



## Autonomous robot mower

<b>EN</b>	Instruction manual	<b>FI</b>	Käyttöohjeet
<b>FR</b>	Manuel d'instructions	<b>CS</b>	Návod k použití
<b>DE</b>	Bedienungsanleitung	<b>PL</b>	Instrukcja obsługi
<b>IT</b>	Manuale di istruzioni	<b>HU</b>	Használati útmutató
<b>NL</b>	Gebruiksaanwijzing	<b>ET</b>	Kasutusjuhend
<b>ES</b>	Manual de instrucciones	<b>HR</b>	Priručnik s uputama
<b>PT</b>	Manual de instruções	<b>LT</b>	Naudojimo instrukcija
<b>NO</b>	Instruksjonsbok	<b>LV</b>	Lietošanas instrukcija
<b>SV</b>	Bruksanvisning	<b>SL</b>	Navodila za uporabo
<b>DA</b>	Brugsanvisning	<b>RU</b>	Руководство по эксплуатации





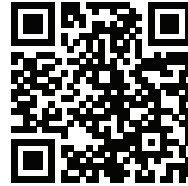
Download full manual [stiga.com](http://stiga.com)

---



Install Stiga.GO App

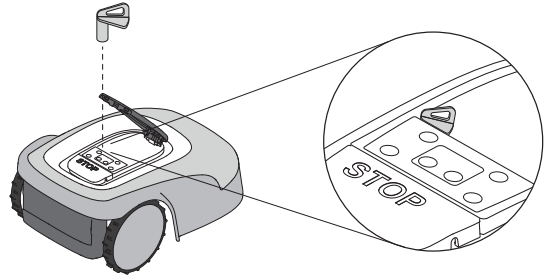
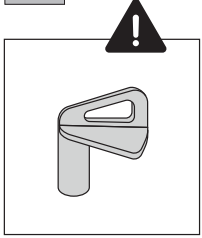
---



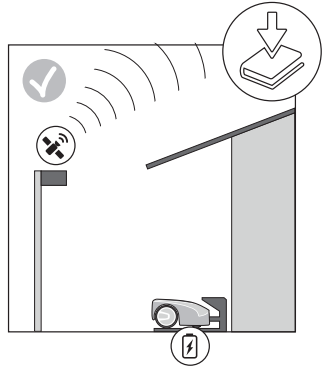
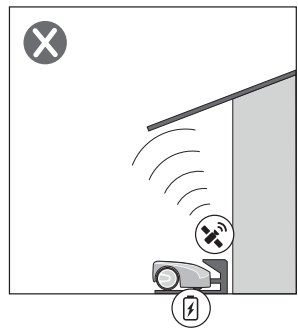
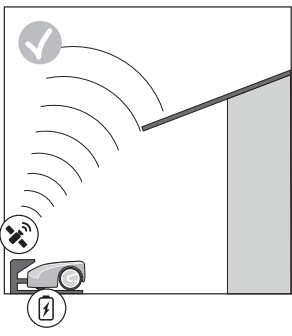
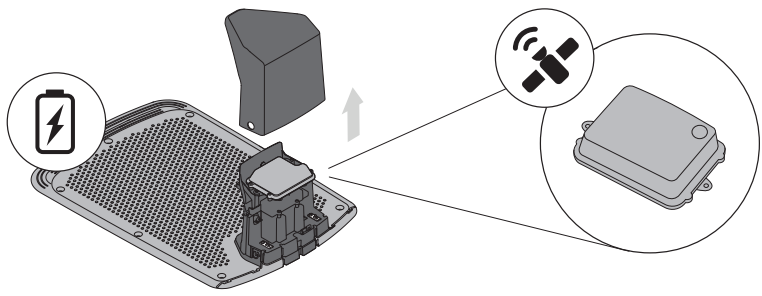
**Register  
your  
product  
now!**

[stiga.com/int/product-registration](http://stiga.com/int/product-registration)

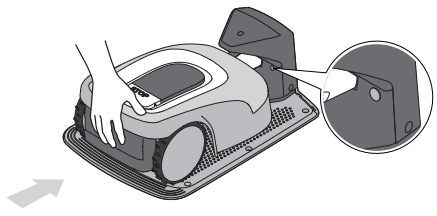
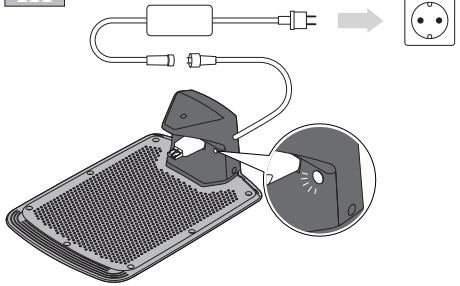
I



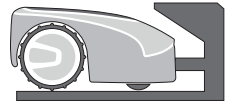
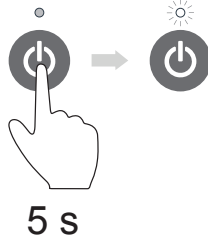
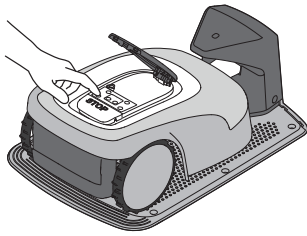
II



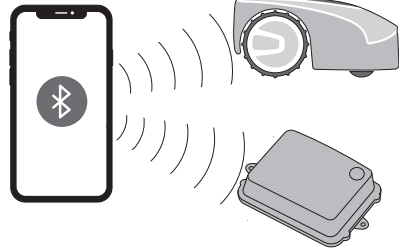
III



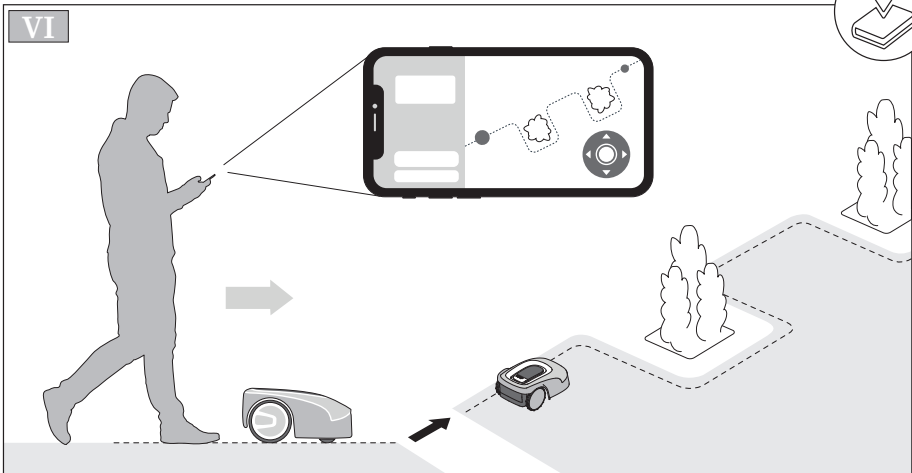
IV



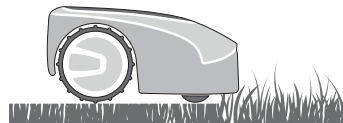
V



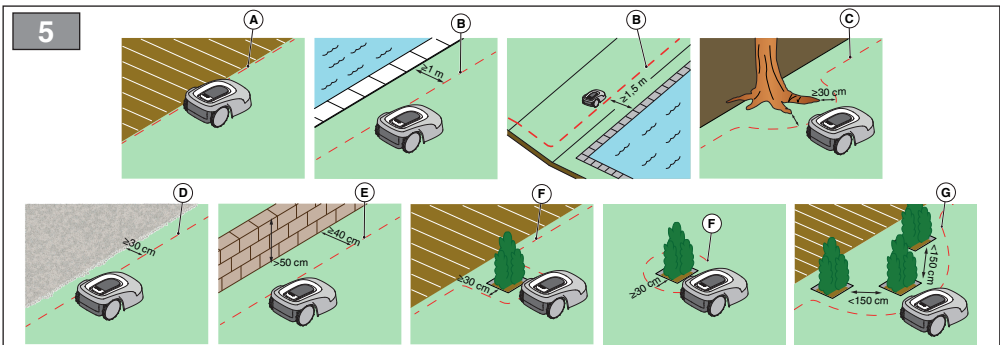
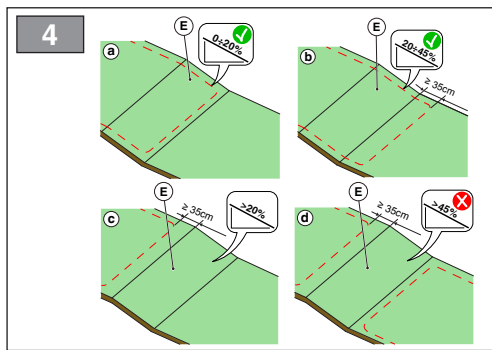
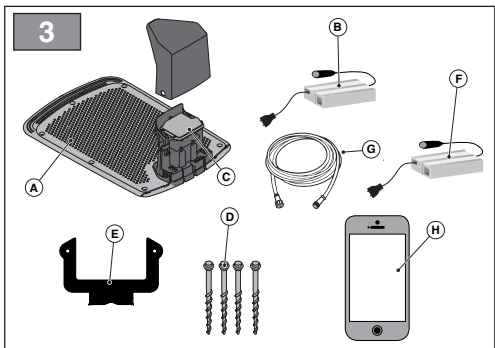
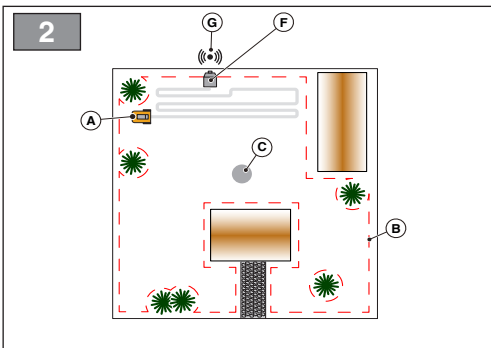
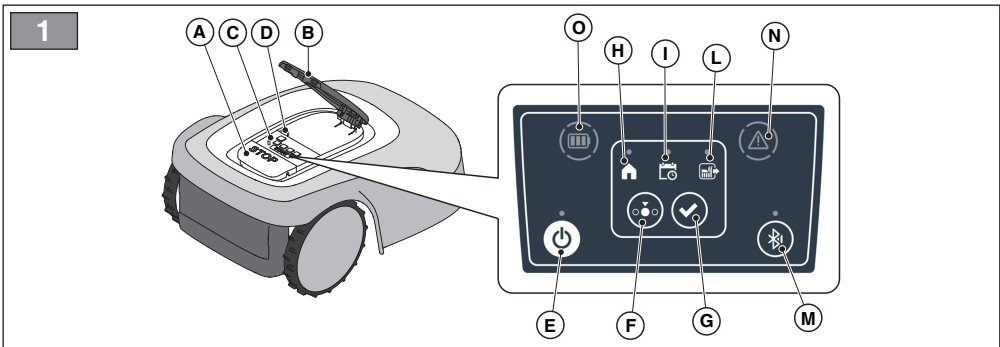
VI

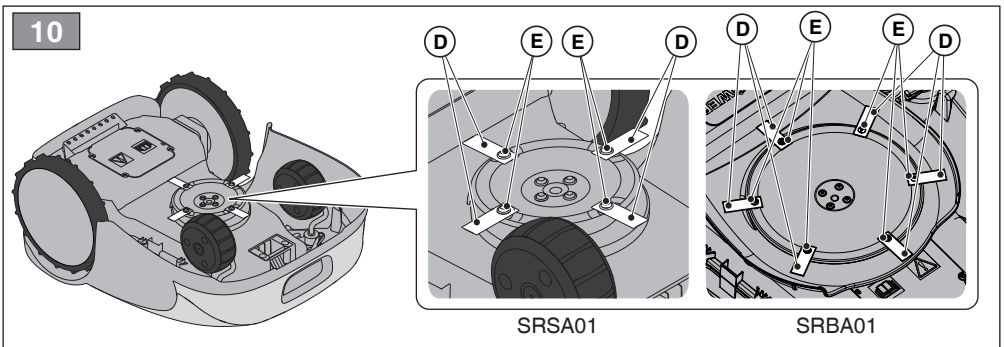
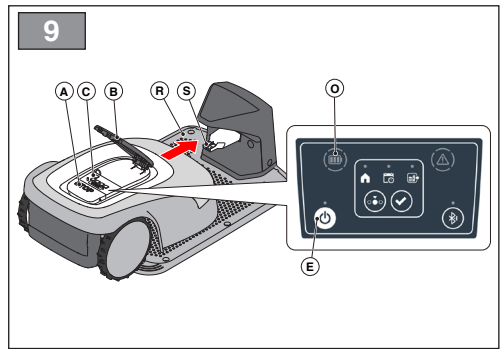
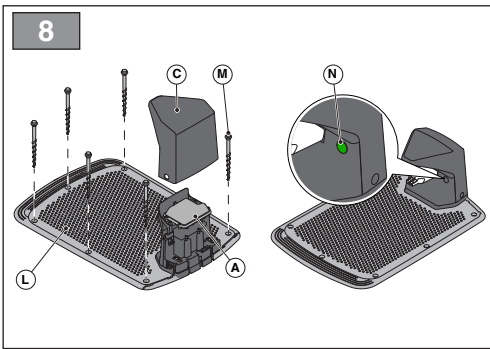
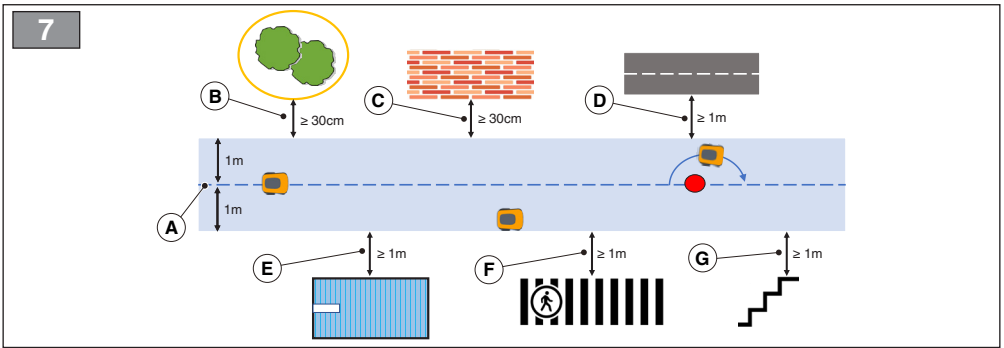
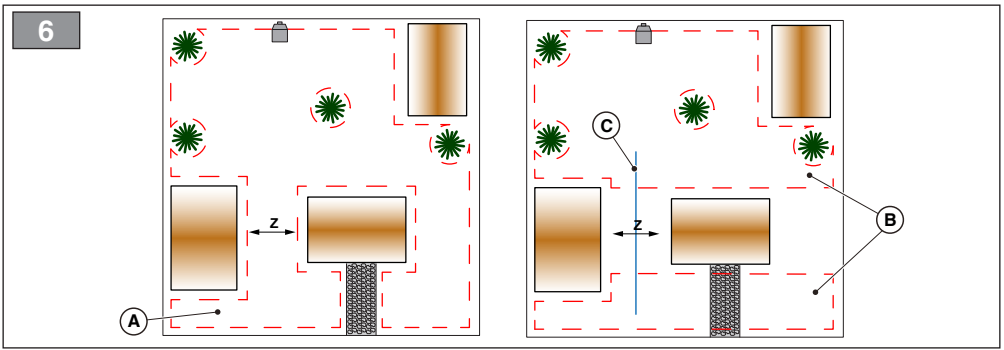


VII

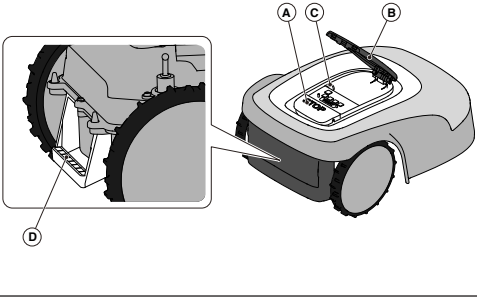


EN	ENGLISH	1
FR	FRANÇAIS	9
DE	DEUTSCH	17
IT	ITALIANO	25
NL	NEDERLANDS	33
ES	ESPAÑOL	41
PT	PORTUGUÊS	49
NO	NORSK	57
SV	SVENSKA	65
DA	DANSK	73
FI	SUOMI	81
CS	ČESKY	89
PL	POLSKI	97
HU	MAGYAR	105
ET	EESTI	113
HR	HRVATSKI	121
LT	LIETUVIŠKAI	129
LV	LATVIEŠU	137
SL	SLOVENŠČINA	145
RU	РУССКИЙ	153





11





## ENGLISH - Translation of the original instructions

The full instruction manual is available:

- ▷ on the website [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ on the STIGA.GO App, available on the App Store and Google Play
- ▷ by scanning the QR code



NOTE: the instructions in this manual apply to all independent robot lawn mower models. All illustrations, unless otherwise indicated, refer to the SRSA01 platform.

NOTE: This manual contains basic instructions, mainly related to safety. For correct installation, the complete instruction manual (see above) must be read and followed carefully.

## 1. SAFETY

### OBLIGATION:

**Read carefully before use and store for future reference.**

### 1.1. SAFE OPERATING PROCEDURES

#### Training

- a. Read the instructions carefully, learn the controls and the correct use of the machine.
- b. Never allow children, persons with reduced physical, sensory or mental capabilities, or lack of experience and knowledge, or persons unfamiliar with these instructions, to operate the machine. Local regulations may limit the age of the operator.
- c. The operator, or user, is to be held responsible for accidents or hazards involving third parties or third party equipment.

#### Preparation

- a. Make sure that the automatic system of perimeter delimitation is programmed correctly as indicated.
- b. Periodically check the area where the machine is used and remove stones, sticks, cables and any other foreign objects that may interfere with its operation.
- c. Periodically carry out a visual inspection of the blades, blade bolts and of the cutting unit to check that they are not worn out or damaged. Replace worn out or damaged blades and bolts in pairs to maintain the balance of the machine.

- d. Warning signs must be placed around the working area of the machine if it is used in public areas or areas open to the public. Signs must read as follows: "Warning! Automatic lawn mower! Keep away from the machine! Children must be supervised!"

### 1.1.1. OPERATION

#### General information

- a. Do not operate the machine with defective guards or safety devices that are not present, for example without protections.
- b. Do not put hands or feet near or under the rotating parts. Always keep away from the drain opening.
- c. Do not touch any moving parts of the machine until they have come to a complete stop.
- d. Always wear sturdy shoes and long trousers when operating the machine.
- e. Never lift or transport the machine when the motor is running.
- f. Remove the disabling device from the unit:
  - Before removing an obstruction;
  - Before checking, cleaning or working on the machine.
- g. Do not leave the machine in operation unattended in the presence of pets, children or other people nearby.

#### Maintenance and storage

- a. Tighten all nuts, bolts and screws securely for safe operation of the machine.
- b. Frequently check the robot lawn mower for wear or deterioration.
- c. For safety reasons it is necessary to replace worn out or damaged parts.
- d. Make sure that the blades are replaced only with suitable spare parts.
- e. Make sure the batteries are recharged using the correct charger recommended by the manufacturer. Incorrect use can cause electric shock, overheating

or leakage of corrosive liquid from the battery.

- f. In case of electrolyte leaks, wash with water / neutralizing agent and consult a doctor in case of contact with eyes, etc.
- g. Machine maintenance must be carried out in accordance with the manufacturer's instructions.

## 1.2. PRODUCT DESCRIPTION

The robot lawn mower (Fig. 2.A) is designed and built to automatically cut garden grass at any time of day and night. According to the different characteristics of the surface to be cut, the robot lawn mower can be programmed to work on several areas delimited by a virtual perimeter and connected by virtual transition routes.

When operating, the robot lawn mower mows the area delimited by the virtual perimeter (Fig. 2.B). When the robot lawn mower is close to the virtual perimeter (Fig. 2.B) or encounters an obstacle (Fig. 2.C) changes trajectory according to the selected navigation strategy:

The robot lawn mower mows the delimited lawn automatically and completely.

The product operates via satellite signals and requires the installation of a charging base (Fig. 2.F, 2.G) and an integrated satellite reference station (Fig. 3.C), that can be installed separately. The robot lawn mower and the satellite reference station communicate with each other via 3G/4G modules fitted with SIM cards. The robot lawn mower operating technology is based on the communication of data between the STIGA Cloud and the robot itself. The subscription fee is mandatory in order to operate the robot lawn mower and is based on the amount of data required. A smartphone is also required for the product to be used.

Any other usage may be hazardous and harm persons and/or damage things. Improper use includes (for example, but not limited to): transporting people, children or animals on the machine; being transported by the machine; using the machine to pull or push loads; using the machine for cutting non-grass vegetation.

NOTE: The subscription fee is mandatory in order to operate the robot lawn mower and is based on the amount of data required.

## 1.3. SYMBOLS AND NAMEPLATES



**WARNING:**  
Read the user instructions before starting the product.



**WARNING:**  
Danger of projections of objects against the body.



**Keep an adequate safe distance from the machine while it is running.**



**WARNING:**  
Do not put hands and feet near or under the opening of the cutting means.



**Remove the disabling device before operating on the machine or before lifting it.**



**WARNING:**  
Do not put hands and feet near or under the opening of the cutting means.  
Do not stand on the machine.



**BAN:**  
Make sure that there are no people (especially children, elderly or disabled) and pets in the working area during the operation of the machine.

Keep children, pets and other people at a safe distance when the machine is functioning.



**BAN:**  
Do not use high pressure cleaners on the machine to clean or wash it.

## 1.4. STOPPING AND TURNING OFF THE ROBOT LAWN MOWER IN SAFE CONDITIONS



**OBLIGATION:**  
Always switch off the robot lawn mower in safe conditions before any cleaning, transport or maintenance operation.

1. Press the "STOP" button (Fig. 1.A) to stop the robot lawn mower safely and open the protective cover (Fig. 1.B).
2. Press the off button (Fig. 1.E) for a few seconds and wait for the LED on the same button to go out.
3. Only after the LED has gone out (Fig. 1.E), remove the safety key (Fig. 1.D) to switch off the robot lawn mower in safe conditions.
4. Close the protective cover (Fig. 1.B).
5. The robot lawn mower is stopped or switched off in a safe condition.

## 2. INSTALLATION



**WARNING:**  
Do not modify, tamper with, elude or eliminate the safety devices installed.

NOTE: For further clarification on the installation of the product please contact a STIGA dealer.

### INSTALLATION COMPONENTS (Fig. 3)

(A) Charging base, (B) Charging base Power Supply Unit, (C) Satellite reference station, (D) Charging base fixing screws (E) Separate Satellite Reference Station Installation Bracket, (F) Separate Satellite Reference Station Installation Power Supply (optional), (G) 5 m or 15 m extension cords, (H) Mobile device (not included).

## 2.1. VERIFICATION OF THE INSTALLATION REQUIREMENTS

### 2.1.1. GARDEN ASSESSMENT:

- Assess your garden for virtual perimeters, obstacles, and areas to be excluded.
- Level the ground to prevent puddles from forming after a rainfall.

## 2.1.2. CHECKS FOR THE INSTALLATION OF THE CHARGING BASE, THE POWER SUPPLY UNIT AND THE SATELLITE REFERENCE STATION:



### ELECTRICAL HAZARD:

It is absolutely necessary to provide an electrical outlet that complies with the relevant laws of the country.



### ELECTRICAL HAZARD:

The circuit provided must be protected by a residual current device (RCD) with an activation current not exceeding 30 mA.



### ELECTRICAL HAZARD:

Do not connect the power supply to an electrical outlet if the plug or the cable is damaged.

Do not connect or touch a damaged cable before it is disconnected from the power supply.

A damaged cable can lead to contact with live parts.

1. Provide a flat surface at the edge of the lawn to position the charging base. The charging base must be installed in a location that can be reached by the satellite signal, preferably in an area of the garden where the sky is fully visible.
2. In the area in front of the charging base there must be a stretch of land at least 2 m wide and at least 3 m long without obstacles.
3. If the sky is not completely visible from the charging base installation point, the satellite reference station must be installed in another area

NOTE: The sky is considered fully visible when clear at an angle of at least 120 degrees in all directions.



### WARNING:

The power cable, power supply unit, extension cord and all other electric cables which do not belong to the product must remain outside the cutting area to maintain their distance from hazardous moving parts and prevent damage to cables which may come into contact with live parts.

4. Set up the installation area of the power supply unit in such a way as to prevent it from being submerged by water under all weather conditions. Preferably install in a closed room and protected from weather conditions, in a location not easily accessible by unauthorised persons.

## 2.1.3. CHECKS TO DEFINE THE VIRTUAL PERIMETERS:

1. Check that the maximum slope of the work area is less than or equal to 45% or 50% depending on the model (see Par. 7 TECHNICAL DATA). When defining the virtual perimeters, observe the rules shown in Fig. 4.



### WARNING:

The robot can mow surfaces with a maximum slope of 45% or 50% depending on the model. In case of non-compliance with the instructions, the robot may slip and exit the work area



### WARNING:

Areas with slopes higher than allowable slopes cannot be mowed. Position the virtual perimeter before the slope, excluding that area of lawn from the mowing.

2. Check the entire work surface: assess the obstacles and areas to be excluded from the work area which must be programmed as areas to be avoided.

## 2.2. CRITERIA FOR DELIMITING WORK AREAS AND TRANSITION ROUTES

1. If there is a pavement or path at the same level as the lawn, the virtual perimeter can coincide with the edge of the pavement (Fig. 5.A).
2. In the presence of a swimming pool, pond or excavated areas, the virtual perimeter must be programmed at a distance of at least 1 meter. If the pool, pond or excavated area are positioned at the end of a slope, the virtual perimeter must be programmed at a distance of at least 1.5 meters (Fig. 5.B).
3. In the case of trees with protruding roots, the virtual perimeter must be programmed to prevent the robot lawn mower from passing over such uneven surfaces (Fig. 5.C).
4. The virtual perimeter must be programmed so that the robot lawn mower is kept at a distance of at least 30 cm from areas with gravel or small stones (Fig. 5.D).
5. In the case of sloping areas, follow the instructions provided in par. 2.1.3.
6. In the case of continuous structural elements (walls, fences, hedges, etc.) higher than 50 cm, the virtual boundary must be programmed at a minimum distance of 40 cm from them (Fig. 5.E).
7. In all other cases, the virtual boundary must allow a minimum distance of 30 cm between the robot lawn mower and the obstacle (Fig. 5.F).
8. In the case of delimitation of obstacles less than 150 cm apart, delimit them as a single obstacle respecting the distances indicated above (Fig. 5.G).



### CAUTION:

The operating area and more generally the area in which the robot lawn mower can travel must be cordoned off by fencing.

### 2.2.1. NARROW PASSAGES

1. In the case of narrow passages, the distance between two different virtual perimeters must be  $Z \geq 2$  m (Fig. 6.A).
2. In the case of a passage where the distance between the virtual boundaries would be  $< 2$  m, the part of the area beyond the bottleneck (Fig. 6.A) may not be reached by the robot lawn mower automatically. In this case, two separate virtual cutting zones must be programmed (Fig. 6.B) and connected with a virtual transition route (Fig. 6.C). Refer to the Full Manual.

### 2.2.2. TRANSITION ROUTES

Areas of the garden that include areas which are not to be mowed must be connected by transition routes. Transition routes must respect the maximum slope limit of 20%.

1. Assess the possible routes and choose the easiest transition route that allows the robot to maintain the furthest distance from any obstacles and that does not cross areas usually used for parking or the transit of

vehicles or pedestrians.

2. The transition route includes a manoeuvring zone extending 1 m to the right and 1 m to the left of the programmed route (Fig. 7.A). The following minimum distances between the manoeuvring area and the various garden elements must be observed: 30 cm from obstacles delimited by virtual perimeters or no-cut zones (Fig. 7.B), 30 cm from fixed obstacles without confines or continuous structural elements (Fig. 7.C), 1 m from public roads (Fig. 7.D), 1 m from pools (Fig. 7.E), 1 m from footpaths (Fig. 7.F), 1 m from cliffs or steep slopes (Fig. 7.G).
3. In the case of narrow passages where the above distances cannot be met, the passage must be cordoned off by fencing, if not already present.

NOTE: Transition paths programmed within narrow passages may have inadequate satellite signal reception, affecting the robot lawn mower's operating accuracy.

## 2.3. COMPONENTS INSTALLATION



### ELECTRICAL HAZARD:

Only use the battery charger and power supply provided by the manufacturer. Improper use may cause electric shock and/or overheating.



### CAUTION:

Danger of cutting hands.

Use protective gloves to avoid cutting your hands.



### CAUTION:

Danger of dust in the eyes.

Use safety glasses to avoid the danger of dust in the eyes.



### ELECTRICAL HAZARD:

Connect the power supply only at the end of all the installation operations. If necessary during the installation, turn off the general power supply.

### 2.3.1. CHARGING BASE INSTALLATION

The charging base can be installed inside the work area or in an area connected to it by a transition route.

1. Check the installation requirements as indicated in par. 2.1.2.
2. If necessary, prepare the ground so that the surface of the charging base (Fig. 8.L) is at the same level as the lawn, the ground must be perfectly flat and compact in order to avoid deformation of the surface of the charging base.
3. Fix the charging base (Fig. 8.L) to the ground with the fixing screws (Fig. 8.M).
4. Check that the satellite reference station connector (Fig. 8.A) is connected to the charging base.
5. Connect the power supply unit to the charging base and screw in the connector.
6. Connect the power supply plug to the electrical outlet.
7. Make sure that when the robot lawn mower is not in the charging base, the warning light on the charging base (Fig. 8.N) is lit (see Par. 3.3).

## 2.3.2. INSTALLING THE SATELLITE REFERENCE STATION

The satellite reference station (Fig. 8.A) requires full visibility of the sky. It is supplied with the charging base and is installed under the protective cover (Fig. 8.C).

If the charging base (Fig. 8.L) is not placed in an area where the sky is completely visible, it is necessary to remove the satellite reference station (Fig. 8.A) from the charging base and install it in an area where there is full visibility of the sky. The sky is considered fully visible when clear at an angle of at least 120 degrees in all directions.

Refer to the Full Manual for instructions on the separate installation of the satellite reference station.



### CAUTION:

For safety reasons, the satellite reference station must never be moved after the programming of the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided. The robot lawn mower could exit the programmed work area. If the reference station is moved, the programming must be repeated.

### 2.3.3. CHARGING THE ROBOT LAWN MOWER AFTER INSTALLATION

Recharge the batteries for at least 2 hours before using the product for the first time.

## 2.4. PROGRAMMING VIRTUAL PERIMETERS, TRANSITION ROUTES AND AREAS TO BE AVOIDED

The programming of the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided is performed using the respective "STIGA.GO APP" wizards. The procedure requires you to guide the robot lawn mower manually by walking alongside it according to the general instructions provided in Par. 2.2.



### CAUTION:

The operating area or transition routes used by the machine must be set so as not to include public spaces, areas usually used for parking, transit of vehicles or pedestrian routes to avoid damage to persons, property or vehicle accidents.



### CAUTION:

For your own safety and to prevent damage to persons, animals or things, the operator must already be acquainted with the area in which the robot lawn mower is manually guided. When guiding the robot, walk carefully to avoid tripping.



### CAUTION:

The operating area and more generally the area in which the robot lawn mower can travel must be cordoned off by fencing. Make the fence suitable or supervise the robot lawn mower during its operation.

## 3. OPERATION

### 3.1. MANUAL FUNCTIONING OF THE ROBOT LAWN MOWER

The robot lawn mower can also be used without using the work schedule programme. In this mode the robot lawn mower carries out a work cycle, returns to the charging base and remains there until the next manual start.

In order to use the machine in this mode, it is still however necessary to programme the virtual perimeters, transition routes and areas to be avoided. (See par. 2.4).

1. Place the robot lawn mower on the charging base or within the perimeter of the installation.
2. Press the "STOP" button (Fig. 1.A) to open the cover (Fig. 1.B) and access the control panel (Fig. 1.C).
3. Press the "ON/OFF" button (Fig. 1.E) for 5 seconds to switch on the robot lawn mower.
4. Press the "SELECT MODE" push button (Fig. 1.F) until only the "SINGLE WORK CYCLE" is flashing (Fig. 1.L).
5. Press the "CONFIRM" push button (Fig. 1.G). The icon (Fig. 1.L) is lit with a fixed light to confirm the operation.
6. Close the cover (Fig. 1.B). The robot lawn mower will start operating.

---

NOTE: this mode may not guarantee adequate coverage of the garden, both in terms of time required and in terms of uniformity of the cutting result, especially if the garden has an irregular shape. To achieve the maximum efficiency of the robot lawn mower, it is recommended to programme the work schedule.

---

### 3.2. DESCRIPTION OF THE CONTROLS ON THE ROBOT LAWN MOWER

List of controls, indicators and their function:

- Press the "STOP" push button (Fig. 1.A): it is used to stop the robot lawn mower safely.
- "SAFETY KEY" (Fig. 1.D): it is used to stop the robot lawn mower safely.
- "ON/OFF" button (Fig. 1.E) is used to turn the robot lawn mower on and off and to reset the alarms.
- "SELECT MODE" push button (Fig. 1.F): it is used to select the operating mode of the robot lawn mower and to force it to return to the charging base.
- "CONFIRM" push button (Fig. 1.G): it is used to confirm the set operating mode.
- "SCHEDULED PROGRAMME" luminous icon (Fig. 1.I): it is used to display the scheduled programme settings.
- "SINGLEWORK CYCLE" luminous icon (Fig. 1.L): it is used to display the settings of the single work cycle.
- "RETURN TO BASE" luminous icon (Fig. 1.H): it is used to display the settings of the forced return of the robot lawn mower to the charging base.
- "BLUETOOTH" button (Fig. 1.M) is only used by the service centre for diagnostic purposes.
- "ALARM" luminous icon (Fig. 1.N): it is used to display alarm statuses.
- "BATTERY" luminous icon (Fig. 1.O): it is used to display the battery charge level.

---

NOTE: For a more detailed description of the commands listed above, please refer to the Full Manual.

---

### 3.3. CHARGING BASE OPERATION

The charging base is equipped with a warning light (Fig. 8.N) which lights up as shown below:

- Warning light off: the charging base is powered off or the robot is on the base.
- Fixed warning light: the robot lawn mower is not connected to the charging base and the antenna signal is correctly transmitted.
- Flashing light: the charging base is not set up correctly, or a charging base fault has been detected. Refer to the Full Manual.

### 3.4. BATTERY CHARGING

The "BATTERY CHARGING" procedure allows to recharge the robot lawn mower manually.

1. Position the robot lawn mower on the charging base (Fig. 9.R).
2. Slide the robot lawn mower onto the charging base, until the charging connector is engaged (Fig. 9.S).
3. Press the "STOP" button (Fig. 9.A) to open the cover (Fig. 9.B) and access the control panel (Fig. 9.C).
4. Turn the robot lawn mower on with the "ON/OFF" button (Fig. 9.E).
5. The "BATTERY" luminous icon (Fig. 9.O) flashes blue, the robot lawn mower is charging.
6. Close the cover (Fig. 9.B).
7. Leave the robot lawn mower to charge for at least the time shown in Par. 2.3.3.

---

NOTE: Charging the battery before winter storage should be carried out as shown in Par. 4.3.

---

### 3.5. CUTTING HEIGHT ADJUSTMENT

Follow APP wizard to adjust the cutting height.



**CAUTION:**  
Do not touch the cutting means when adjusting the cutting height.

---

NOTE: The length of the grass cut by the robot lawn mower must not exceed 10 mm.

---

## 4. MAINTENANCE



**CAUTION:**  
Only use original spare parts.



**CAUTION:**  
Do not modify, tamper with, elude or eliminate the safety devices installed.



**CAUTION:**  
Danger of cutting hands.  
Use protective gloves to avoid cutting your hands.



**CAUTION:**  
Danger of dust in the eyes.  
Use safety glasses to avoid the danger of dust in the eyes.

**WARNING:**

**Too much water can filter in and damage electrical parts.**

**BAN:**

**Do not use pressurized water jets.**

**BAN:**

**To avoid irreversible damage to the electrical and electronic components, do not immerse the robot lawn mower, partially or completely, in water.**

**BAN:**

**Do not wash the internal parts of the robot lawn mower to avoid damaging the electrical and electronic components.**

**BAN:**

**Do not use solvents or petrol so as not to damage varnished surfaces and plastic parts.**

#### 4.1. SCHEDULED MAINTENANCE

For a better operation and longer life, be sure to clean the product regularly and replace worn parts.

Perform the interventions following the frequency indicated in the table.

FREQUENCY	COMPONENT	TYPE OF INTERVENTION
Weekly	Blade	Clean and check blade efficiency (See Par. 4.2)
		If the blade is bent due to impact or if it's worn, replace it. (See Par. 4.2)
Monthly	Recharging contacts	Clean and eliminate any oxidising. (See Full Manual)
	Robot lawn mower	Carry out cleaning. (See Full Manual)
At the end of the mowing season or every six months if the robot lawn mower is not used	Charging base and power cables	Check for wear or deterioration and replace if necessary. (See Full Manual)
	Battery	Perform the pre-storage charging of the battery. (See Par. 4.3)
Annual or at the end of the cutting season	Robot lawn mower	Carry out the servicing at an authorized service centre. (See Par. 4.1)

It is necessary to carry out a maintenance servicing annually at an authorized service centre to keep the robot lawn mower in good working conditions.

NOTE: any malfunction due to not having carried out the annual servicing will not be recognized under warranty.

#### 4.2. REPLACEMENT OF THE CUTTING BLADES

1. Press the "STOP" button (Fig. 1.A) to stop the robot lawn mower and open the protective cover (Fig. 1.B).
2. Remove the safety key (Fig. 1.C).
3. Turn the robot lawn mower upside down, taking care not to damage the floating cover.
4. Unscrew the fixing screws (Fig. 10.E).
5. Replace the cutting blades (Fig. 10.D) and the fixing screws (Fig. 10.E).
6. Tighten the fixing screws (Fig. 10.E).

#### 4.3. WINTER BATTERY MAINTENANCE AND STORAGE

1. Charge the battery according to the APP wizard, accessible from the "Settings" page.
2. Clean the robot lawn mower (See the Full Manual)
3. Check the robot lawn mower is switched off and store in a dry place, protected from icy conditions.

NOTE: For more detailed information on the winter charging procedure, please refer to the Full Manual.

NOTE: Registering the charge through the app procedure is required for the battery warranty to be valid.

#### 4.4. BATTERY REPLACEMENT

Battery replacement is the sole responsibility of the STIGA TECHNICAL ASSISTANCE STAFF.

If the battery needs to be replaced, contact a service centre or your retailer.

### 5. TRANSPORT, STORAGE AND DISPOSAL

#### 5.1. TRANSPORT

NOTE: We recommend using the original packaging for transport over long distances.

1. Press the "STOP" button (Fig. 11.A) to stop the robot lawn mower and open the protective cover (Fig. 11.B).
2. Remove the safety key (Fig. 11.C).
3. Clean the robot lawn mower (See the Full Manual)
4. Lift the robot lawn mower by its handle (Fig. 11.D) and carry it, making sure you keep the cutting blade away from the body.

#### 5.2. STORAGE

The robot lawn mower must be stored horizontally in a dry and frost-free place after cleaning and charging the battery in the winter (see Chapter 4). During long periods of inactivity, disconnect the charging base and the satellite reference station from the mains.

### 5.3. DISPOSAL


**CAUTION:**

To remove the battery from the robot lawn mower, contact an authorized service centre.

1. Dispose of the product packaging in a sustainable way in the appropriate collection containers or at special centres authorized for collection.
2. Dispose of the robot lawn mower in accordance with local legal requirements.
3. Contact appropriate facilities for recycling and disposal as the robot lawn mower is classified as WEEE (Waste Electrical and Electronic Equipment).
4. Dispose of old or used batteries in a sustainable way in collection containers or at authorized collection centres.

## 6. TROUBLESHOOTING


**CAUTION:**

Stop the robot lawn mower and bring it back to safety conditions (See Par. 1.4).

Below there is the list of any anomalies that may arise during the work phase.

PROBLEM	CAUSES	SOLUTIONS
Abnormal vibrations. The robot lawn mower is noisy.	Damaged cutting disc or blades	Replace the damaged components (See Par. 4.2).
	Cutting device blocked by residues (tapes, ropes, plastic fragments, etc.).	Switch off the robot lawn mower in safety conditions (See Par. 1.4). Unlock the cutting blade.
	The robot lawn mower was started in the presence of unexpected obstacles (fallen branches, forgotten objects, etc.).	Switch off the robot lawn mower in safety conditions (See Par. 1.4). Remove the obstacles and restart the robot lawn mower.
	Electric motor failure	Replace the motor, contact a service centre.
	Grass too tall	Increase the cutting height (See Par. 3.5). First mow the area with a normal lawnmower
The robot lawn mower does not position itself properly inside the charging station.	Problem with the charging base antenna.	If the problem persists, contact a service centre.
	Land subsidence in the vicinity of the charging base.	Restore the correct positioning of the charging base. (See Par. 2.3.1).
	The charging base has not been calibrated correctly, or electromagnetic interferences may be present in the vicinity of the base.	After eliminating the source of disturbance, calibrate the charging base using the app. Refer to the Full Manual.
The charging base light does not turn on when the robot is out of the charging base.	The supply voltage is missing or there is a fault in the charging base.	Check that the power supply unit is plugged in correctly. Check the integrity of the power supply connection cable.
The charging base light is flashing.	There is a fault in the charging base. Refer to the Full Manual.	Turn off the charging base and turn it on again after a few minutes. If the problem persists, contact a service centre.
	The charging base is not set up correctly.	Set up the charging base using the app. Refer to the Full Manual.
The warning icon is on on the keyboard	It indicates anomaly / failure conditions.	For more information consult the app or refer to the Full Manual.
The robot lawn mower stops temporarily in the work area.	Weak GPS signal	If the problem persists, contact a service centre

## 7. TECHNICAL DATA

SPECIFICATIONS	TYPE: SRSA01 (see product label)	TYPE: SRBA01 (see product label)
Dimensions (WxHxD)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Weight of the robot lawn mower	It depends on the model: 8.1 [kg]; 8.5 [kg] (*)	It depends on the model: 12.5 [kg]; 13.5 [kg] (*)
Cutting height (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Blade diameter	180 [mm]	260 [mm]
Cutting speed	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Speed of movement	22 [m/min]	It depends on the model: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maximum slope	45%	50%
Maximum slope along the perimeter	20%	
Type of cutting system	4 pivoting cutting blades	6 pivoting cutting blades
Cutting device code	322104105/0	
Sound power level detected	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Uncertainty of noise emissions, KWA	1.47 [dB] (A)	0.56 [dB] (A)
Sound power level guaranteed	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Acoustic level audible by the operator	46.3 [dB] (A)	45.2 [dB] (A)
IP rating of the robot lawn mower	IPX5	
IP rating of the charging station	IPX1	
IP rating of the power supply	IP67	
Robot lawn mower operating ambient temperature [° C]	0 ÷ 50	
Charging station operating ambient temperature [° C]	-10 ÷ 50	
Power supply ambient operating temperature [° C]	-10 ÷ 50	
Work capacity	Depends on model (*)	Depends on model (*)
Power supply	Input: 100-240 Vac, 1.2 A; Output: 30 VDC, 2 A	It depends on the model: Input: 100-240 Vac, 1.2 A; Output: 30 VDC, 2 A; Input: 200-240 Vac, 0.8 A; Output: 30 VDC, 4A (*)
Battery model	It depends on the model: 25.2V - 2Ah; 25.2V - 2.5Ah; 25.2V - 5Ah; 25.2V - 6Ah (*)	It depends on the model: 25.2V - 5Ah; 25.2V - 2x5Ah; 25.2V - 2x6Ah (*)
Charging time	It depends on the model: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	It depends on the model: 150 [min]; 180 [min] (*)
Connectivity:	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigation technology	AGS, GNSS-RTK	

(\*) For further details on the specific model, please consult the Full manual available online (see QR code on the first page of this booklet).



Le Manuel d'utilisation complet est disponible :

- ▷ sur le site web [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ sur l'application STIGA.GO, disponible sur App Store et Google Play
- ▷ en flashant le QR code



REMARQUE : les instructions de ce Manuel s'appliquent à tous les modèles de robots tondeuses autonomes. Les figures, sauf indication contraire, font référence au modèle SRSA01.

REMARQUE : ce Manuel contient les instructions de base, principalement liées à la sécurité. Pour une installation correcte, lire et suivre attentivement le Manuel d'instructions complet (voir ci-dessus).

## 1. SÉCURITÉ

### OBLIGATION :

**Lire attentivement ce Manuel avant utilisation et le conserver pour toute référence future.**

### 1.1. PRATIQUES DE TRAVAIL SÛRES

#### Formation

- a. Lire attentivement les instructions, se familiariser avec les commandes et l'utilisation correcte de la machine.
- b. Ne jamais laisser les enfants, les personnes aux capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou manquant d'expérience et de connaissances, ou les personnes ne connaissant pas ces instructions, utiliser la machine. La réglementation locale pourrait limiter l'âge de l'utilisateur.
- c. L'opérateur, ou utilisateur, est responsable des accidents ou des dangers impliquant des tiers ou des équipements de tiers.

#### Préparation

- a. Vérifier que le système de délimitation automatique du périmètre est correctement programmé comme indiqué.
- b. Inspecter périodiquement la zone où la machine est utilisée et enlever pierres, bâtons, câbles et autres corps étrangers qui pourraient gêner son fonctionnement.
- c. Effectuer périodiquement une inspection visuelle des lames, des boulons

des lames et de l'organe de coupe pour vérifier qu'ils ne sont pas usés ou endommagés. Remplacer les lames et les boulons usés ou endommagés à deux afin de maintenir l'équilibre de la machine.

- d. Des panneaux d'avertissement doivent être placés autour de la zone de travail de la machine si elle est utilisée dans des zones publiques ou accessibles au public. Les panneaux doivent contenir le texte suivant : « Attention ! Tondeuse automatique ! Ne pas s'approcher de la machine ! Surveiller les enfants ! ».

### 1.1.1. FONCTIONNEMENT

#### Informations générales

- a. Ne pas démarrer la machine avec des protections défectueuses ou des dispositifs de sécurité manquants, par exemple sans protections.
- b. Ne pas mettre les mains ou les pieds à proximité ou sous les parties en rotation. Toujours se tenir à l'écart de l'ouverture d'éjection.
- c. Ne pas toucher les parties mobiles de la machine avant leur arrêt complet.
- d. Lors du fonctionnement de la machine, toujours porter des chaussures de travail solides et des pantalons longs.
- e. Ne jamais soulever ni transporter le robot lorsque le moteur est en marche.
- f. Retirer le dispositif de désactivation de l'unité :
  - Avant d'éliminer une obstruction ;
  - Avant de vérifier, de nettoyer ou de travailler sur la machine.
- g. Ne pas laisser la machine en marche sans surveillance lorsque des animaux domestiques, des enfants ou d'autres personnes se trouvent à proximité.

## Entretien et conservation

- Serrer tous les écrous, boulons et vis pour que la machine fonctionne en toute sécurité.
- Vérifier fréquemment l'usure ou la détérioration du robot tondeuse.
- Pour des raisons de sécurité, les parties usées ou endommagées doivent être remplacées.
- Veiller à ce que les lames soient remplacées uniquement par des pièces détachées d'origine.
- Vérifier que la batterie est rechargée à l'aide du chargeur préconisé par le producteur. Une utilisation incorrecte peut entraîner un choc électrique, une surchauffe ou une fuite de liquide corrosif de la batterie.
- En cas de fuite d'électrolyte, rincer avec de l'eau/un agent neutralisant et consulter un médecin en cas de contact avec les yeux, etc.
- L'entretien de la machine doit être effectué conformément aux instructions du producteur.

### 1.2. DESCRIPTION DU PRODUIT

Le robot tondeuse (Fig. 2.A) a été conçu et construit pour tondre automatiquement la pelouse des jardins à toute heure du jour ou de la nuit.

En fonction des différentes caractéristiques de la surface à tondre, le robot tondeuse peut être programmé pour travailler sur plusieurs zones délimitées par une bordure virtuelle et reliées par des chemins de transfert virtuels.

Lorsqu'il est en marche, le robot tondeuse tond la zone délimitée par la bordure virtuelle (Fig. 2.B). Lorsque le robot tondeuse est proche de la bordure virtuelle (Fig. 2.B) ou rencontre un obstacle (Fig. 2.C), il modifie sa trajectoire en fonction de la stratégie de navigation choisie.

Le robot tondeuse effectue une tonte automatique et complète de la pelouse délimitée.

Le produit fonctionne par signal satellite et nécessite l'installation d'une station de charge (Fig. 2.F, 2.G) avec une station satellite de référence intégrée (Fig. 3.C), qui peut également être installée séparément. Le robot tondeuse et la station de référence satellite communiquent entre eux via des modules 3G/4G équipés de cartes SIM. La technologie de fonctionnement du robot tondeuse est basée sur la communication de données entre le Cloud (nuage) STIGA et le robot lui-même. L'abonnement est obligatoire pour le fonctionnement du robot tondeuse et dépend de la quantité de données requises. Un appareil mobile (smartphone) est également nécessaire pour utiliser le produit.

Toute autre utilisation peut s'avérer dangereuse et causer des dommages aux personnes et/ou aux choses. L'utilisation inappropriée comprend (sans s'y limiter) : transport de personnes, enfants ou animaux sur la machine ; transport

de l'utilisateur par la machine ; utilisation de la machine pour tirer ou pousser des charges ; utilisation de la machine pour couper des végétaux autres que l'herbe.

REMARQUE : L'abonnement est obligatoire pour le fonctionnement du robot tondeuse et dépend de la quantité de données requises.

### 1.3. SYMBOLES ET PLAQUES



**ATTENTION :**  
Lire le mode d'emploi avant de commencer à utiliser le produit.



**ATTENTION :**  
Risque de projection d'objets contre soi.  
Garder une distance de sécurité de la machine pendant son fonctionnement.



**ATTENTION :**  
Ne pas introduire les mains et les pieds à l'intérieur du logement de l'organe de coupe. Enlever le dispositif de désactivation avant de travailler sur la machine ou de la soulever.



**ATTENTION :**  
Ne pas introduire les mains et les pieds à l'intérieur du logement de l'organe de coupe. Ne pas monter sur la machine.



**INTERDICTION :**  
Veiller à ce qu'il n'y ait pas de personnes (en particulier des enfants, des personnes âgées ou en situation de handicap) et d'animaux domestiques dans la zone de travail pendant que la machine fonctionne.

Garder les enfants, les animaux domestiques et les autres personnes à une distance de sécurité par rapport à la machine lorsque celle-ci est en marche.



**INTERDICTION :**  
Ne pas utiliser de nettoyeurs à haute pression sur la machine pour la nettoyer ou la laver.

### 1.4. ARRÊTER ET ÉTEINDRE LE ROBOT TONDEUSE DANS DES CONDITIONS DE SÉCURITÉ



**OBLIGATION :**  
Avant toute opération de nettoyage, de transport ou d'entretien, toujours éteindre le robot tondeuse dans des conditions de sécurité.

- Appuyer sur le bouton « ARRÊT » (Fig. 1.A) pour arrêter le robot tondeuse dans des conditions de sécurité et ouvrir le carter de protection (Fig. 1.B).
- Appuyer sur le bouton d'arrêt (Fig. 1.E) quelques secondes et attendre que le voyant du bouton en question s'éteigne.
- Ce n'est qu'après l'arrêt du voyant (Fig. 1.E) qu'on pourra retirer la clé de sécurité (Fig. 1.D) pour éteindre le robot tondeuse dans des conditions de sécurité.
- Fermer le carter de protection (Fig. 1.B).
- Le robot tondeuse est arrêté ou désactivé dans des conditions de sécurité.

## 2. INSTALLATION



### ATTENTION :

Ne pas modifier, altérer, désactiver ou éliminer les dispositifs de sécurité installés.

REMARQUE : Pour plus de précisions sur l'installation du produit, prière de contacter un revendeur STIGA.

### COMPOSANTS POUR L'INSTALLATION (Fig. 3)

(A) Station de charge, (B) Bloc d'alimentation électrique de la station de charge, (C) Station de référence satellite, (D) Vis de fixation de la station de charge, (E) Support de fixation pour l'installation séparée de la station de référence satellite, (F) Bloc d'alimentation électrique pour l'installation séparée de la station de référence satellite (en option), (G) Câbles d'extension de 5 ou 15 m, (H) Appareil mobile (non inclus).

### 2.1. CONTRÔLE DES CONDITIONS REQUISES POUR L'INSTALLATION

#### 2.1.1. CONTRÔLE DU JARDIN :

- Vérifier l'état du jardin pour repérer les bordures virtuelles, les obstacles et les zones à exclure.
- Nivelier le sol afin d'éviter la formation de flaques d'eau en cas de pluie.

#### 2.1.2. CONTRÔLES POUR L'INSTALLATION DE LA STATION DE CHARGE, DU BLOC D'ALIMENTATION ET DE LA STATION SATELLITE DE RÉFÉRENCE :



#### DANGER ÉLECTRIQUE :

Une prise électrique conforme à la législation du pays doit être prévue.



#### DANGER ÉLECTRIQUE :

Le circuit d'alimentation fourni doit être protégé par un dispositif différentiel résiduel (DDR) dont le courant d'activation ne dépasse pas 30 mA.



#### DANGER ÉLECTRIQUE :

Ne pas brancher le bloc d'alimentation à une prise électrique si la fiche ou le câble sont endommagés.

Ne pas connecter ni toucher un câble endommagé avant qu'il ne soit débranché de l'alimentation électrique.

Un câble endommagé peut provoquer des contacts avec des parties sous tension.

1. Prévoir une zone plane au bord de la pelouse pour positionner la station de charge. La station de charge doit être installée dans un endroit accessible par le signal satellite, de préférence dans une zone du jardin où le ciel est entièrement visible.
2. Dans la zone située devant la station de charge, il doit y avoir une bande d'au moins 2 m de large et d'au moins 3 m de long, sans obstacles.
3. Si le ciel n'est pas entièrement visible depuis le point d'installation de la station de charge, la station satellite de référence doit être installée ailleurs.

REMARQUE : Le ciel est considéré comme entièrement visible lorsqu'il est dégagé sur un angle d'au moins 120 degrés dans toutes les directions.



### ATTENTION :

Le câble d'alimentation, le bloc d'alimentation électrique, la rallonge et tout autre câble électrique n'appartenant pas au produit doivent rester à l'extérieur de la zone de coupe afin de les garder loin des parties dangereuses en mouvement et d'éviter tout dommage aux câbles pouvant entraîner un contact avec des parties sous tension.

4. Préparer la zone d'installation du bloc d'alimentation de sorte que, quelles que soient les conditions météorologiques, il ne puisse pas être au contact de l'eau. L'installer de préférence dans un compartiment fermé et protégé des agents atmosphériques, dans un endroit difficile d'accès aux personnes non autorisées.

### 2.1.3. CONTRÔLES POUR LA DÉFINITION DES BORDURES VIRTUELLES :

1. Vérifier que la déclivité maximale de la zone de travail est inférieure ou égale à 45% ou 50%, selon le modèle (voir le Par. 7 DONNÉES TECHNIQUES). Pour la définition des bordures virtuelles, suivre les règles indiquées dans la Fig. 4.



### ATTENTION :

Le robot peut tondre des surfaces présentant une déclivité maximale de 45% ou 50% selon le modèle.

Si ces consignes ne sont pas respectées, le robot peut glisser et sortir de la zone de travail



### ATTENTION :

Les zones dont la déclivité est supérieure à celle autorisée ne peuvent pas être tondues. Positionner la bordure virtuelle avant la déclivité en excluant cette zone de pelouse de la tonte.

2. Vérifier toute la surface de travail : évaluer les obstacles et les zones à exclure de la zone de travail qui doivent être programmées comme zones à éviter.

### 2.2. CRITÈRES DE DÉLIMITATION DES ZONES DE TRAVAIL ET DES CHEMINS DE TRANSFERT

1. En présence d'une zone pavée ou d'une allée au même niveau que la pelouse, la bordure virtuelle peut coïncider avec le bord de la zone pavée (Fig. 5.A).
2. En présence d'une piscine, d'un étang ou d'un creux, la bordure virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 1 mètre. Si la piscine, l'étang ou le creux sont situés au bout d'une déclivité, la bordure virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 1,5 mètre (Fig. 5.B).
3. En présence d'arbres aux racines saillantes, la bordure virtuelle doit être programmée de manière à empêcher le passage du robot tondeuse sur des surfaces déconnectées (Fig. 5.C).
4. La bordure virtuelle doit être programmée de sorte que le robot tondeuse reste à une distance d'au moins 30 cm des zones avec du gravier ou des pierres (Fig. 5.D).
5. Dans le cas de zones en déclivité, respecter ce qui est rapporté au par. 2.1.3.
6. Dans le cas d'éléments structurels continus (murs, clôtures, haies, etc.) d'une hauteur de plus de 50 cm, la bordure virtuelle doit être programmée à une distance d'au moins 40 cm de ceux-ci (Fig. 5.E).

- Dans tous les autres cas, la bordure virtuelle doit respecter une distance minimale de 30 cm entre le robot tondeuse et l'obstacle (Fig. 5.F).
- En cas de délimitation d'obstacles distants l'un de l'autre de moins de 150 cm, les délimiter comme un seul obstacle en respectant les distances indiquées ci-dessus (Fig. 5.G).



**AVERTISSEMENT :**  
La zone d'opération et en général les zones où le robot tondeuse peut naviguer doivent être délimitées par une clôture infranchissable.

### 2.2.1. PASSAGES ÉTROITS

- Dans le cas de passages étroits, la distance entre deux bordures virtuelles doit être  $Z \geq 2$  m (Fig. 6.A).
- Dans le cas d'un passage où la distance entre les bordures virtuelles serait  $< 2$  m, la partie de la zone située au-delà du resserrement (Fig. 6.A) ne peut pas être atteinte de manière automatique par le robot tondeuse. Dans ce cas, il est nécessaire de programmer deux zones de coupe virtuelles distinctes (Fig. 6.B) et les relier par un chemin de transfert virtuel (Fig. 6.C). Se référer au Manuel Complet.

### 2.2.2. CHEMINS DE TRANSFERT

Les zones du jardin où sont présents des points à ne pas tondre doivent être reliées par des chemins de transfert. Les chemins de transfert doivent respecter la limite de déclivité maximale de 20%.

- Choisir, parmi les passages possibles, le chemin de transfert le plus facile, qui permet de s'éloigner le plus possible de tout obstacle et qui ne croise pas les zones habituellement utilisées pour le stationnement, le passage de véhicules ou le flux de personnes.
- Le chemin de transfert comprend une zone de manœuvre qui s'étend sur 1 m à droite et sur 1 m à gauche du chemin enregistré (Fig. 7.A). Les distances minimales suivantes entre la zone de manœuvre et les différents éléments du jardin doivent être respectées : à 30 cm des obstacles délimités par des périmètres virtuels ou des zones de non-tonte (Fig. 7.B), à 30 cm des obstacles fixes non délimités ou des éléments structurels continus (Fig. 7.C), à 1 m des chaussées (Fig. 7.D), à 1 m des piscines (Fig. 7.E), à 1 m des chemins piétonniers (Fig. 7.F), à 1 m des talus ou pentes raides (Fig. 7.G).
- Dans le cas de passages étroits où les distances ci-dessus ne peuvent être respectées, le passage doit être délimité par des barrières non franchissables, si elles ne sont pas déjà présentes.

**REMARQUE :** Les chemins de transfert enregistrés dans des passages étroits pourraient présenter une réception inadéquate du signal satellite, affectant ainsi la précision de fonctionnement du robot tondeuse.

## 2.3. INSTALLATION DES COMPOSANTS



**DANGER ÉLECTRIQUE :**  
Utiliser uniquement le chargeur de batterie et le bloc d'alimentation fournis par le fabricant. Toute utilisation non appropriée peut provoquer un choc électrique et/ou une surchauffe.



**AVERTISSEMENT :**  
Risque de coupure des mains.  
Porter des gants de protection pour éviter le risque de coupure des mains.



**AVERTISSEMENT :**  
Risque de poussière dans les yeux.  
Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.



**DANGER ÉLECTRIQUE :**  
Ne pas brancher l'alimentation électrique avant que tous les travaux d'installation soient terminés. Si nécessaire, couper l'alimentation électrique générale pendant l'installation.

### 2.3.1. INSTALLATION DE LA STATION DE CHARGE

La station de charge peut être installée au bord de la zone de travail ou dans une zone reliée à celle-ci par un chemin de transfert.

- Vérifier les conditions d'installation comme indiqué au Par. 2.1.2.
- Si nécessaire, préparer le sol de manière à ce que la surface de la station de charge (Fig. 8.L) soit au même niveau que la pelouse, le sol devant être parfaitement plat et compact afin d'éviter la déformation du plan de la station de charge.
- Fixer la station de charge (Fig. 8.L) au sol avec les vis de fixation (Fig. 8.M).
- Vérifier que la station satellite de référence (Fig. 8.A) est connectée à la station de charge via son connecteur.
- Connecter le bloc d'alimentation à la station de charge et visser le connecteur.
- Brancher la fiche du bloc d'alimentation à la prise électrique.
- Vérifier que lorsque le robot tondeuse n'est pas branché à la station de charge, le voyant lumineux sur le socle (Fig. 8.N) est allumé (voir Par. 3.3).

### 2.3.2. INSTALLATION DE LA STATION DE RÉFÉRENCE SATELLITE

La station satellite de référence (Fig. 8.A) nécessite une visibilité totale du ciel. Elle est fournie avec la station de charge et est installée sous le couvercle de protection (Fig. 8.C).

Si la station de charge (Fig. 8.L) n'est pas placée dans une zone où le ciel est entièrement visible, la station satellite de référence (Fig. 8.A) doit être retirée de la station de charge et installée dans un endroit où le ciel est entièrement visible. Le ciel est considéré comme entièrement visible lorsqu'il est dégagé sur un angle d'au moins 120 degrés dans toutes les directions.

Se référer au Manuel Complet pour l'installation séparée de la station satellite de référence.



**AVERTISSEMENT :**  
Pour des raisons de sécurité, la station de référence satellite ne doit jamais être déplacée après la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter. Le robot tondeuse pourrait sortir de la zone de travail programmée. Si la station de référence est déplacée, une reprogrammation est nécessaire.

### 2.3.3. RECHARGER LE ROBOT TONDEUSE APRÈS L'INSTALLATION

Avant d'utiliser le produit pour la première fois, recharger les batteries pendant au moins 2 heures.

## 2.4. PROGRAMMATION DES BORDURES VIRTUELLES, DES CHEMINS DE TRANSFERT ET DES ZONES À ÉVITER

La programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter se fait par le biais des procédures guidées respectives présentes dans l'application « STIGA.GO ». La procédure consiste à piloter manuellement le robot tondeuse en marchant à ses côtés selon les critères généraux reportés au Par. 2.2.



#### AVERTISSEMENT :

**La zone d'opération ou les chemins utilisés par la machine pour son transfert doivent être établis de manière à ne pas inclure les espaces publics, les zones habituellement utilisées pour le stationnement, le transit des véhicules ou les flux des personnes afin d'éviter les dommages aux personnes, aux choses ou les accidents aux véhicules.**



#### AVERTISSEMENT :

**Pour sa propre sécurité et pour éviter tout dommage aux personnes, aux animaux ou aux choses, l'opérateur doit préalablement se familiariser avec la zone dans laquelle le robot tondeuse est piloté manuellement. Lors de la conduite du robot, marcher prudemment pour éviter de tomber.**



#### AVERTISSEMENT :

**La zone d'opération et en général les zones où le robot tondeuse peut naviguer doivent être délimitées par une clôture infranchissable. Faire en sorte que la clôture soit adaptée ou surveiller le robot tondeuse pendant son fonctionnement.**

## 3. FONCTIONNEMENT

### 3.1. FONCTIONNEMENT MANUEL DU ROBOT TONDEUSE

Le robot tondeuse peut être utilisé sans effectuer la programmation des heures de travail. Dans ce mode, le robot tondeuse effectue un cycle de travail, retourne à la station de charge et y reste jusqu'au démarrage manuel suivant. Pour utiliser la machine dans ce mode, il est toutefois nécessaire d'effectuer la programmation des bordures virtuelles, des chemins de transfert et des zones à éviter (voir le Par. 2.4).

1. Placer le robot tondeuse sur la station de charge ou, en tout cas, dans le périmètre de l'installation.
2. Appuyer sur le bouton « ARRÊT » (Fig. 1.A) pour ouvrir le carter (Fig. 1.B) et accéder à la console de commande (Fig. 1.C).
3. Appuyer sur le bouton « ON/OFF » (Fig. 1.E) pendant 5 secondes pour mettre en marche le robot tondeuse.
4. Appuyer sur le bouton « SÉLECTION MODALITÉ » (Fig. 1.F), jusqu'à ce que seule l'icône « CYCLE DE TRAVAIL UNIQUE » clignote (Fig. 1.L).
5. Appuyer sur le bouton « CONFIRMER » (Fig. 1.G). L'icône

(Fig. 1.L) s'allume d'une lumière fixe pour confirmer l'opération.

6. Fermer le carter (Fig. 1.B). Le robot tondeuse commencera à travailler.

**REMARQUE :** Ce mode pourrait ne pas garantir une couverture totale du jardin, tant en termes de temps nécessaire que d'uniformité du résultat de la coupe, surtout si le jardin n'a pas une forme régulière. Pour obtenir une efficacité maximale du robot tondeuse, il est recommandé d'effectuer la programmation des heures de travail.

## 3.2. DESCRIPTION DES COMMANDES PRÉSENTES SUR LE ROBOT TONDEUSE

Liste des commandes, des voyants et leur fonction :

- Bouton « ARRÊT » (Fig. 1.A) : sert pour l'arrêt de sécurité du robot tondeuse.
- « CLÉ DE SÉCURITÉ » (Fig. 1.D) : sert pour la mise hors tension de sécurité du robot tondeuse.
- Bouton « ON/OFF » (Fig. 1.E) : sert pour allumer et éteindre le robot tondeuse et réinitialiser les alarmes.
- Bouton « SÉLECTION MODE » (Fig. 1.F) : sert pour sélectionner le mode de fonctionnement du robot tondeuse et pour forcer le retour à la station de charge.
- Bouton « CONFIRMER » (Fig. 1.G) : sert pour confirmer le mode de fonctionnement défini.
- Icône lumineuse « PROGRAMME PRÉVU » (Fig. 1.I) : sert pour afficher le réglage du programme prévu.
- Icône lumineuse « CYCLE DE TRAVAIL SIMPLE » (Fig. 1.L) : sert pour afficher le réglage du cycle de travail simple.
- Icône lumineuse « RETOUR AU SOCLE » (Fig. 1.H) : sert pour afficher le réglage du retour forcé à la station de charge du robot tondeuse.
- Bouton « BLUETOOTH » (Fig. 1.M) : est utilisé uniquement par le centre de service à des fins de diagnostic.
- Icône lumineuse « ALARME » (Fig. 1.N) : sert pour afficher les états d'alarme.
- Icône lumineuse « BATTERIE » (Fig. 1.O) : sert pour afficher la charge de la batterie.

**REMARQUE :** Pour une description plus détaillée des fonctions énumérées ci-dessus, consulter le Manuel Complet.

## 3.3. FONCTIONNEMENT DE LA STATION DE CHARGE

La station de charge est muni d'un voyant lumineux (Fig. 8.N) qui s'allume de la façon suivante :

- Voyant éteint : la station de charge est hors tension ou le robot est dans le socle.
- Voyant à lumière fixe : le robot tondeuse n'est pas connecté à la station de charge et le signal de l'antenne est correctement transmis.
- Voyant clignotant : la station de charge n'est pas correctement configurée, ou il y a une panne dans la station de charge. Se référer au Manuel Complet.

## 3.4. CHARGEMENT BATTERIE

La procédure « CHARGEMENT BATTERIE » permet de recharger le robot tondeuse manuellement.

1. Placer le robot tondeuse sur la station de charge (Fig. 9.R).

2. Faire glisser le robot tondeuse à gazon sur la station de charge jusqu'à ce que le connecteur de chargement s'enclenche (Fig. 9.S).
3. Appuyer sur le bouton « ARRÊT » (Fig. 9.A) pour ouvrir le carter (Fig. 9.B) et accéder à la console de commande (Fig. 9.C).
4. Allumer le robot tondeuse à l'aide de l'interrupteur « ON/OFF » (Fig. 9.E).
5. L'icône lumineuse « BATTERIE » (Fig. 9.O) clignote en bleu, le robot tondeuse est en train de se charger.
6. Fermer le carter (Fig. 9.B).
7. Laisser le robot tondeuse en charge pendant une durée au moins égale à celle indiquée au Par. 2.3.3.

REMARQUE : La recharge de la batterie avant son stockage d'hiver doit être effectuée conformément aux instructions du Par. 4.3.

### 3.5. RÉGLAGE HAUTEUR DE COUPE

Pour régler la hauteur de coupe, suivre la procédure guidée dans l'APPLI.



**AVERTISSEMENT :**  
Ne pas toucher l'organe de coupe lors du réglage de la hauteur de coupe.

REMARQUE : La longueur de l'herbe coupée par le robot tondeuse ne doit pas dépasser 10 mm.

## 4. ENTRETIEN



**AVERTISSEMENT :**  
Utiliser exclusivement des pièces détachées d'origine.



**AVERTISSEMENT :**  
Ne pas modifier, altérer, désactiver ou éliminer les dispositifs de sécurité installés.



**AVERTISSEMENT :**  
Risque de coupure des mains.  
Porter des gants de protection pour éviter le risque de coupure des mains.



**AVERTISSEMENT :**  
Risque de poussière dans les yeux.  
Porter des lunettes de protection pour éviter d'avoir de la poussière dans les yeux.



**ATTENTION :**  
L'emploi excessif d'eau peut provoquer des infiltrations et endommager les composants électriques.



**INTERDICTION :**  
Ne pas utiliser de jets d'eau sous pression.



**INTERDICTION :**  
Afin d'éviter des dommages irréversibles aux composants électriques et électroniques, ne pas immerger le robot tondeuse, que ce soit partiellement ou complètement, dans l'eau.



**INTERDICTION :**  
Ne pas laver les parties internes du robot tondeuse, car ceci pourrait endommager les composants électriques et électroniques.



**INTERDICTION :**

Ne pas utiliser de solvants ni d'essence pour éviter d'endommager les surfaces peintes et les composants en plastique.

### 4.1. ENTRETIEN PROGRAMMÉ

Pour un meilleur fonctionnement et une plus longue durée de vie, nettoyer régulièrement le produit et remplacer les parties usées.

Effectuer les opérations selon la fréquence indiquée dans le tableau ci-dessous.

FREQUENCE	COMPONENT	TYPE D'INTERVENTION
Hebdomadaire	Lame	Nettoyer la lame et vérifier son état de fonctionnement. (voir le Par. 4.2) Si la lame est pliée à cause d'une collision ou si elle est très usée, la remplacer. (voir le Par. 4.2)
	Points de contact du chargeur	Nettoyer et éliminer toute oxydation. (Voir le Manuel Complet)
Mensuel	Robot tondeuse	Procéder à son nettoyage. (Voir le Manuel Complet)
	Station de charge et câbles d'alimentation	Vérifier l'usure ou la détérioration et les remplacer si nécessaire. (Voir le Manuel Complet)
A la fin de la saison de tonte ou tous les six mois si le robot tondeuse n'est pas utilisé.	Batterie	Faire une recharge avant le stockage de la batterie. (voir le Par. 4.3)
Annuel ou à la fin de la saison de tonte	Robot tondeuse	Effectuer le contrôle technique dans un centre d'assistance agréé. (voir le Par. 4.1)

Il est nécessaire d'effectuer chaque année un contrôle technique d'entretien dans un centre d'assistance agréé pour maintenir le robot tondeuse dans de bonnes conditions de fonctionnement.

REMARQUE : En cas de non-exécution de l'entretien annuel, les pannes ne seront pas couvertes par la garantie.

### 4.2. REMPLACEMENT DES LAMES

1. Appuyer sur le bouton « ARRÊT » (Fig. 1.A) pour arrêter le robot tondeuse et ouvrir le carter de protection (Fig. 1.B).
2. Retirer la clé de sécurité (Fig. 1.C).
3. Retourner le robot tondeuse, en prenant soin de ne pas endommager la coque flottante de couverture.
4. Dévisser les vis de fixation (Fig. 10.E).
5. Remplacer les lames (Fig. 10.D) et les vis de fixation (Fig. 10.E).
6. Visser les vis de fixation (Fig. 10.E).

### 4.3. ENTRETIEN HIVERNAL DE LA BATTERIE ET STOCKAGE

1. Charger la batterie selon la procédure guidée de l'APPLI, accessible depuis la page « Paramètres ».
2. Nettoyer le robot tondeuse (voir le Manuel Complet).
3. Ranger le robot tondeuse dans un endroit sec, à l'abri du gel, en vérifiant qu'il est bien éteint.

REMARQUE : Pour obtenir plus d'informations sur la procédure de charge hivernale, consulter le Manuel Complet.

REMARQUE : L'enregistrement de la recharge via la procédure de l'application est nécessaire pour que la garantie de la batterie reste valable.

#### 6.4. REMPLACEMENT DE LA BATTERIE

Le remplacement de la batterie relève exclusivement de la responsabilité du PERSONNEL D'ASSISTANCE TECHNIQUE DE STIGA.

S'il est nécessaire de remplacer la batterie, contacter un centre d'assistance ou son propre revendeur.

### 5. TRANSPORT, ENTREPOSAGE ET ÉLIMINATION

#### 5.1. TRANSPORT

REMARQUE : Il est conseillé d'utiliser l'emballage d'origine pour un transport sur de longues distances.

1. Appuyer sur le bouton « ARRÊT » (Fig. 11.A) pour arrêter le robot tondeuse et ouvrir le carter de protection (Fig. 11.B).
2. Retirer la clé de sécurité (Fig. 11.C).
3. Nettoyer le robot tondeuse (voir le Manuel Complet).

### 6. RÉOLUTION DES PROBLÈMES

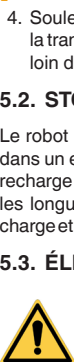


#### AVERTISSEMENT :

**Arrêter le robot tondeuse et le remettre en conditions de sécurité (voir le Par. 1.4).**

Ci-après une liste des pannes possibles qui peuvent survenir au cours des cycles de travail.

PROBLÈME	CAUSES	SOLUTIONS
Vibrations anormales. Le robot tondeuse est bruyant.	Disque ou lames de coupe endommagés	Remplacer les composants endommagés (voir le Par. 4.2).
	Organe de coupe coincé par des résidus (rubans, cordes, bouts de plastique, etc.).	Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir le Par. 1.4). Débloquer la lame de coupe.
	Le démarrage du robot tondeuse a eu lieu en présence d'obstacles inattendus (branches tombées, objets oubliés, etc.).	Éteindre le robot tondeuse en conditions de sécurité (voir le Par. 1.4). Enlever les obstacles et redémarrer le robot tondeuse.
	Moteur électrique en panne. Herbe trop haute.	Remplacer le moteur, contacter un centre d'assistance. Augmenter la hauteur de coupe (voir le Par. 3.5). Effectuer une tonte préliminaire de la zone à l'aide d'une tondeuse classique.
Le robot tondeuse ne se positionne pas correctement à l'intérieur de la station de charge.	Problèmes à l'antenne de la station de charge.	Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.
	Affaiblissement du terrain à proximité de la station de charge.	Rétablir le positionnement correct de la station de charge. (voir le Par. 2.3.1).
Le voyant de la station de charge ne s'éclaire pas lorsque le robot est hors de la station de charge.	Il n'y a pas d'alimentation électrique ou il y a un défaut sur la station de charge	Vérifier le branchement correct à la prise de courant du bloc d'alimentation électrique. Vérifie le bon état du câble de connexion du bloc d'alimentation électrique.
Le voyant de la station de charge clignote.	Il y a une panne dans la station de charge. Se référer au Manuel Complet.	Débrancher la station de charge et la remettre sous tension au bout de quelques minutes. Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.
	La station de charge n'est pas correctement configurée.	Configurer la station de charge via l'application. Se référer au Manuel Complet.
L'icône d'avertissement est allumée sur le clavier	Signale une anomalie/une panne.	Consulter l'application pour plus d'informations ou se référer au Manuel Complet
Le robot tondeuse s'arrête temporairement dans la zone de travail.	Faible signal GPS.	Si le problème persiste, contacter un centre d'assistance.



#### AVERTISSEMENT :

**Contactez un centre d'assistance agréé avant d'enlever la batterie du robot tondeuse.**

1. Éliminer l'emballage du produit de manière durable dans les conteneurs de collecte prévus à cet effet ou dans des points de collecte agréés.
2. Éliminer le robot tondeuse conformément aux réglementations locales en vigueur.
3. Contacter les centres de recyclage et d'élimination compétents, car le robot tondeuse est un déchet classé DEEE (Déchets d'équipements électriques et électroniques).
4. Éliminer les batteries usagées ou épuisées de manière durable dans les conteneurs de collecte prévus à cet effet ou dans des points de collecte agréés.

## 7. DONNÉES TECHNIQUES

SPÉCIFICATIONS	TYPE : SRSA01 (voir l'étiquette du produit)	TYPE : SRBA01 (voir l'étiquette du produit)
Dimensions (Lxhxl)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Poids du robot tondeuse	En fonction du modèle : 8,1 [kg] ; 8,5 [kg] (*)	En fonction du modèle : 12,5 [kg] ; 13,5 [kg] (*)
Hauteur de coupe (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Diamètre lame	180 [mm]	260 [mm]
Vitesse de coupe	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Vitesse d'avancement	22 [m/min]	En fonction du modèle : 24 [m/min] ; 28 [m/min] (*)
Déclivité maximum	45 %	50 %
Déclivité maximum le long du périmètre	20 %	
Type du système de coupe	4 lames de coupe pivotantes	6 lames de coupe pivotantes
Code de l'organe de coupe	322104105/0	
Niveau de puissance sonore relevé	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Incertitude des émissions sonores, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Niveau de puissance sonore garanti	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Niveau acoustique à l'oreille de l'utilisateur	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Classe IP du robot tondeuse	IPX5	
Classe IP station de charge	IPX1	
Classe IP bloc d'alimentation	IP67	
Température ambiante de fonctionnement du robot tondeuse [°C]	0 ÷ 50	
Température ambiante de fonctionnement de la station de charge [°C]	-10 ÷ 50	
Température ambiante de fonctionnement du bloc d'alimentation [°C]	-10 ÷ 50	
Capacité de travail	En fonction du modèle (*)	En fonction du modèle (*)
Alimentation	Entrée : 100-240 Vca, 1,2 A ; Sortie : 30 Vcc, 2 A	En fonction du modèle : Entrée : 100-240 Vca, 1,2 A ; Sortie : 30 Vcc, 2 A ; Entrée : 200-240 Vca, 0,8 A ; Sortie : 30 Vcc, 4A (*)
Modèle batterie	En fonction du modèle : 25,2V - 2Ah ; 25,2V - 2,5Ah ; 25,2V - 5Ah ; 25,2V - 6Ah (*)	En fonction du modèle : 25,2V - 5Ah ; 25,2V - 2x5Ah ; 25,2V - 2x6Ah (*)
Temps de recharge	En fonction du modèle : 60 [min] ; 80 [min] ; 150 [min] (*)	En fonction du modèle : 150 [min] ; 180 [min] (*)
Connectivité	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Technologie de navigation	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Pour plus de détails sur le modèle spécifique, veuillez consulter le Manuel complet disponible en ligne (voir le QR code sur la première page de ce livret).



## DEUTSCH - Übersetzung der Originalbetriebsanleitung

Die vollständige Bedienungsanleitung ist verfügbar:

- ▷ auf der Website [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ über die App STIGA.GO, erhältlich im App Store und bei Google Play
- ▷ durch Scannen des QR-Codes



HINWEIS: Die Anweisungen in dieser Bedienungsanleitung gelten für alle autonomen Mährobotermodelle. Die Abbildungen, falls nicht anders angegeben, beziehen sich auf die Plattform SRSA01.

HINWEIS: Diese Bedienungsanleitung enthält grundlegende Anweisungen, die hauptsächlich die Sicherheit betreffen. Für eine korrekte Montage muss die vollständige Bedienungsanleitung (siehe oben) sorgfältig gelesen und befolgt werden.

### 1. SICHERHEIT

#### PFLICHT:

Vor Inbetriebnahme sorgfältig lesen und für spätere Verwendung aufbewahren.

### 1.1. SICHERE BEDIENUNG

#### Vertrautmachung

- a. Lesen Sie die Anleitung sorgfältig durch und machen Sie sich mit den Bedienelementen und der korrekten Bedienung der Maschine vertraut.
- b. Lassen Sie niemals Kinder, Personen mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder mentalen Fähigkeiten oder Mangel an Erfahrung und Wissen oder Personen, die nicht mit dieser Anleitung vertraut sind, die Maschine bedienen. Örtliche Vorschriften können das Alter des Bedieners begrenzen.
- c. Für Unfälle oder Gefahren, an denen Dritte oder fremde Geräte beteiligt sind, ist der Bediener bzw. Benutzer verantwortlich.

#### Vorbereitung

- a. Stellen Sie sicher, dass das automatische Begrenzungssystem entsprechend den Anweisungen korrekt programmiert ist.
- b. Inspizieren Sie regelmäßig den Bereich, in dem die Maschine verwendet wird, und entfernen Sie Steine, Stöcke, Kabel und alle anderen Fremdkörper, die den Betrieb behindern könnten.
- c. Führen Sie regelmäßig eine Sichtprüfung der Messer, der Messerbolzen und der Schneideinheit auf Verschleiß oder Schäden durch. Ersetzen Sie verschlissene oder be-

- schädigte Messer und Bolzen paarweise, um die Auswuchtung der Maschine zu erhalten.
- d. Um den Betriebsbereich der Maschine müssen Warnschilder angebracht werden, wenn sie in öffentlichen bzw. öffentlich zugänglichen Bereichen eingesetzt wird. Die Schilder müssen den folgenden Text aufweisen: „Achtung! Automatischer Rasenmäher! Halten Sie sich von der Maschine fern! Kinder beaufsichtigen!“.

### 1.1.1. BETRIEB

#### Allgemeine Informationen

- a. Betreiben Sie die Maschine nicht mit defekten Schutzvorrichtungen oder fehlenden Sicherheitseinrichtungen, z. B. ohne Schutzvorrichtungen.
- b. Halten Sie Hände oder Füße niemals in die Nähe oder unter rotierende Teile. Halten Sie sich immer von der Auslassöffnung fern.
- c. Berühren Sie bewegliche Maschinenteile erst, wenn sie vollständig zum Stillstand gekommen sind.
- d. Tragen Sie bei der Bedienung der Maschine immer festes Schuhwerk und lange Hosen.
- e. Heben oder tragen Sie die Maschine niemals bei laufendem Motor.
- f. Entfernen Sie die Deaktivierungsvorrichtung vom Gerät:
  - Bevor Sie ein Hindernis beseitigen;
  - Bevor Sie die Maschine überprüfen, reinigen oder an ihr arbeiten.
- g. Lassen Sie die Maschine nicht unbeaufsichtigt, wenn Haustiere, Kinder oder andere Personen in der Nähe sind.

#### Wartung und Lagerung

- a. Ziehen Sie alle Muttern, Bolzen und Schrauben für einen sicheren Betrieb der Maschine fest an.
- b. Prüfen Sie den Mähroboter häufig auf Verschleiß oder Beschädigung.
- c. Verschlissene oder beschädigte Teile müssen aus Sicherheitsgründen ersetzt werden.
- d. Stellen Sie sicher, dass die Messer nur durch

- geeignete Ersatzteile ersetzt werden.
- e. Stellen Sie sicher, dass die Batterien mit dem richtigen, vom Hersteller empfohlenen Ladegerät aufgeladen werden. Bei unsachgemäßer Verwendung besteht die Gefahr eines Stromschlags, einer Überhitzung oder des Austretens von ätzender Flüssigkeit aus der Batterie.
- f. Bei Austritt von Elektrolyt mit Wasser/Neutralisierungsmittel spülen und bei Kontakt mit Augen usw. einen Arzt aufsuchen.
- g. Die Maschine muss gemäß den Anweisungen des Herstellers gewartet werden.

## 1.2. PRODUKTBESCHREIBUNG

Der Mähroboter (Abb. 2.A) ist geplant und gebaut, um Gartengras zu jeder Tages- und Nachtzeit automatisch zu mähen.

Je nach Beschaffenheit der zu mähenden Fläche kann der Mähroboter so programmiert werden, dass er auf mehreren Bereichen arbeitet, die durch eine virtuelle Grenze abgegrenzt und durch virtuelle Transferwege verbunden sind.

Der Mähroboter mäht den durch die virtuelle Grenze abgegrenzten Bereich (Abb. 2.B). Wenn sich der Mähroboter in der Nähe der virtuellen Begrenzung befindet (Abb. 2.B) oder auf ein Hindernis trifft (Abb. 2.C) ändert er seinen Fahrweg in Übereinstimmung mit der gewählten Navigationsstrategie.

Der Mähroboter mäht den abgegrenzten Rasenbereich automatisch und vollständig.

Das Produkt funktioniert mithilfe eines Satellitensignals und es setzt die Montage einer Ladestation (Abb. 2.F, 2.G) voraus, die über eine integrierte Satellitenreferenzstation (Abb. 3.C) verfügt. Diese Station kann auch separat angebracht werden. Der Mähroboter und die Satellitenreferenzstation kommunizieren über 3G/4G-Module, die mit SIM-Karten ausgestattet sind, miteinander. Die Betriebstechnik des Mähroboters basiert auf der Datenkommunikation zwischen der STIGA-Cloud und dem Roboter selbst. Für den Betrieb des Mähroboters ist die Entrichtung einer Abonnementgebühr erforderlich, deren Höhe je nach dem Umfang der benötigten Daten variiert. Für die Nutzung des Produkts ist zudem ein mobiles Gerät (Smartphone) erforderlich.

Jede andere Verwendung kann sich als gefährlich erweisen und Personen- und/oder Sachschäden verursachen. Zur nicht bestimmungsgemäßen Verwendung gehören u. a.: der Transport von Personen, Kindern oder Tieren auf der Maschine; die Verwendung der Maschine zum eigenen Transport; die Verwendung der Maschine zum Ziehen oder Schieben von Lasten; die Verwendung der Maschine zum Schneiden von anderer Vegetation als Gras.

**HINWEIS:** Für den Betrieb des Mähroboters ist die Entrichtung einer Abonnementgebühr erforderlich, deren Höhe je nach dem Umfang der benötigten Daten variiert.

## 1.3. SYMBOLE UND HINWEISSCHILDER



**ACHTUNG:**  
Lesen Sie die Bedienungsanleitung, bevor Sie das Produkt in Betrieb nehmen.



**ACHTUNG:**  
Projektionsgefahr von Gegenständen gegen den Körper.



Halten Sie während des Betriebs einen sicheren Abstand zur Maschine.



**ACHTUNG:**  
Führen Sie Hände oder Füße nicht in das Gehäuse des Mähwerks ein.



Entfernen Sie die Deaktivierungsvorrichtung, bevor Sie an der Maschine arbeiten oder sie anheben.



**ACHTUNG:**  
Führen Sie Hände oder Füße nicht in das Gehäuse des Mähwerks ein.  
Steigen Sie nicht auf die Maschine.



**VERBOT:**  
Stellen Sie sicher, dass sich während des Betriebs der Maschine keine Personen (insbesondere Kinder, ältere oder behinderte Menschen) und Haustiere im Betriebsbereich aufhalten.  
Halten Sie Kinder, Haustiere und andere Personen in einem sicheren Abstand, wenn die Maschine in Betrieb ist.



**VERBOT:**  
Verwenden Sie keine Hochdruckreiniger, um die Maschine zu reinigen oder zu waschen.

## 1.4. SICHERES ANHALTEN UND ABSCHALTEN DES MÄHROBOTERS



**PFLICHT:**  
Schalten Sie den Mähroboter vor allen Reinigungs-, Transport- und Wartungsarbeiten immer in einem sicheren Zustand aus.

1. Drücken Sie die „STOP“-Taste (Abb. 1.A), um den Mähroboter sicher anzuhalten, und öffnen Sie die Schutzabdeckung (Abb. 1.B).
2. Drücken Sie für einige Sekunden die Ausschalttaste (Abb. 1.E) und warten Sie, bis die LED der Taste erlischt.
3. Ziehen Sie, um den Mähroboter unter sicheren Bedingungen abzuschalten, den Sicherheitsschlüssel (Abb. 1.D) erst nach dem Erlöschen der LED (Abb. 1.E) ab.
4. Schließen Sie die Schutzabdeckung (Abb. 1.B).
5. Der Mähroboter wurde sicher angehalten oder abgeschaltet.

## 2. INSTALLATION



**ACHTUNG:**  
Eingebaute Sicherheitseinrichtungen nicht verändern, manipulieren, umgehen oder beseitigen.

**HINWEIS:** Wenden Sie sich an einen STIGA-Händler für nähere Informationen zur Produktinstallation.

### KOMPONENTEN FÜR DIE MONTAGE (Abb. 3)

(A) Ladestation, (B) Netzteil für Ladestation, (C) Satellitenreferenzstation, (D) Befestigungsschrauben für die Ladestation, (E) Bügel für die separate Installation der Satellitenreferenzstation, (F) Netzteil für die separate Installation der Satellitenreferenzstation (optional), (G) 5 oder 15 Meter langes Verlängerungskabel, (H) Mobilgerät (nicht im Lieferumfang enthalten).

## 2.1. PRÜFUNG DER VORAUSSETZUNGEN FÜR DIE MONTAGE

### 2.1.1. GARTENÜBERPRÜFUNG:

- Überprüfen Sie den Gartenzustand auf virtuelle Grenzen, Hindernisse und auszuschließende Bereiche.
- Ebnen Sie den Boden, damit sich keine Pfützen durch Regen bilden.

### 2.1.2. KONTROLLEN FÜR DIE MONTAGE DER LADESTATION, DES NETZTEILS UND DER SATELLITENREFERENZSTATION:



#### ELEKTRISCHE GEFAHR:

Es muss eine Steckdose bereit stehen, die den einschlägigen Gesetzbestimmungen des Landes entspricht.



#### ELEKTRISCHE GEFAHR:

Der versorgte Stromkreis muss durch einen Fehlerstromschutzschalter (RCD) mit einem Auslösestrom nicht höher als 30 mA geschützt sein.



#### ELEKTRISCHE GEFAHR:

Schließen Sie das Netzteil nicht an eine Steckdose an, wenn der Stecker oder das Kabel beschädigt sind.

Schließen Sie ein beschädigtes Kabel nicht an und berühren Sie es nicht, bevor es von der Spannungsversorgung getrennt wurde.

Ein beschädigtes Kabel kann zum Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen führen.

1. Bereiten Sie eine ebene Fläche am Rande des Rasens für die Positionierung der Ladestation vor. Die Ladestation muss an einem Ort aufgebaut werden, der vom Satellitensignal erreicht wird, vorzugsweise in einem Gartenbereich, in dem der Himmel vollständig sichtbar ist.
2. Im Bereich vor der Ladestation muss ein hindernisfreier Streifen von mindestens 2 m Breite und 3 m Länge vorhanden sein.
3. Wenn der Himmel vom Aufstellungsort der Ladestation aus nicht vollständig sichtbar ist, muss die Satellitenreferenzstation an einem anderen Ort aufgestellt werden.

HINWEIS: Der Himmel gilt als vollständig sichtbar, wenn er in einem Winkel von mindestens 120 Grad in alle Richtungen sichtbar ist.



#### ACHTUNG:

Das Netzkabel, das Netzteil, das Verlängerungskabel und alle anderen elektrischen Kabel, die nicht zum Produkt gehören, müssen außerhalb des Mähbereichs verbleiben, um sie von gefährlichen beweglichen Teilen fernzuhalten und um eine Beschädigung der Kabel zu vermeiden, die zu einem Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen führen könnte.

4. Bereiten Sie den Montagebereich des Netzteils so vor, dass es bei keinem Witterungseinfluss unter Wasser stehen kann. Installieren Sie das Netzteil vorzugsweise in einem geschlossenen, vor Witterungseinflüssen geschützten Raum, an einer Stelle, die für Unbefugte nicht leicht zugänglich ist.

### 2.1.3. KONTROLLEN FÜR DIE BESTIMMUNG DER VIRTUELLEN GRENZEN:

1. Vergewissern Sie sich darüber, dass die maximale Steigung des Mähbereichs je nach Modell 45 % oder 50 % beträgt (siehe

Abs.7 TECHNISCHE DATEN). Für die Bestimmung der virtuellen Grenzen gelten die in Abb. 4 dargestellten Regeln.



#### ACHTUNG:

Der Roboter kann je nach Modell Flächen mit einer maximalen Steigung von 45 % oder 50 % mähen.

Wenn die Anweisungen nicht befolgt werden, kann der Roboter abrutschen und den Mähbereich verlassen.



#### ACHTUNG:

Flächen, deren Steigung größer ist als die zulässige Steigung, können nicht gemäht werden. Positionieren Sie die virtuelle Grenze vor dem Gefälle und schließen Sie diesen Rasenbereich vom Schnitt aus.

2. Überprüfen Sie den gesamten Mähbereich: Bewerten Sie die Hindernisse und Bereiche, die vom Mähbereich ausgeschlossen werden müssen.

## 2.2. KRITERIEN FÜR DIE BEGRENZUNG DER MÄHBEREICHE UND DER TRANSFERWEGE

1. Wenn sich ein Boden oder ein Gehweg auf gleicher Höhe wie der Rasen befindet, kann die virtuelle Grenze mit der Kante des Bodens übereinstimmen (Abb. 5.A).
2. Bei Vorliegen eines Schwimmbeckens, eines Teichs oder einer Ausgrabung muss die virtuelle Grenze in einem Abstand von mindestens 1 Meter programmiert werden. Wenn sich das Schwimmbecken, der Teich oder die Ausgrabung am Ende eines Gefälles befinden, muss die virtuelle Grenze in einem Abstand von mindestens 1,5 Metern programmiert werden (Abb. 5.B).
3. Bei Bäumen mit hervorstehenden Wurzeln muss die virtuelle Grenze so programmiert werden, dass der Mähroboter nicht über unebene Flächen fährt (Abb. 5.C).
4. Die virtuelle Grenze muss so programmiert werden, dass der Mähroboter einen Mindestabstand von 30 cm zu Bereichen mit Kies oder Steinen einhält (Abb. 5.D).
5. Bei Gefällen sind die Bestimmungen einzuhalten, die in Abs. 2.1.3 aufgeführt sind.
6. Bei durchgehenden Strukturelementen (Mauern, Umzäunungen, Hecken usw.) mit einer Höhe von mehr als 50 cm muss die virtuelle Grenze in einem Abstand von mindestens 40 cm zu ihnen programmiert werden (Abb. 5.E).
7. In allen anderen Fällen muss die virtuelle Grenze einen Mindestabstand von 30 cm zwischen dem Mähroboter und dem Hindernis einhalten (Abb. 5.F).
8. Hindernisse, die weniger als 150 cm voneinander liegen, sind als ein einziges Hindernis zu betrachten, wobei die oben angegebenen Abstände einzuhalten sind (Abb. 5.G).



#### WARNUNG:

Der Mähbereich und generell die Bereiche, in denen der Mähroboter fahren kann, müssen durch einen nicht übersteigbaren Zaun abgegrenzt sein.

### 2.2.1. ENGE PASSAGEN

1. Bei engen Passagen muss der Abstand zwischen zwei virtuellen Grenzen  $Z \geq 2$  m betragen (Abb. 6.A).
2. Bei Passagen, bei denen der Abstand zwischen den virtuellen Grenzen  $< 2$  m ist, kann der Bereich jenseits der Engstelle (Abb. 6.A) vom Mähroboter nicht automatisch erreicht werden. In einem solchen Fall müssen zwei unterschiedliche virtuelle Schneidbereiche (Abb. 6.B) programmiert werden; diese sind

mit einem virtuellen Transferweg zu verbinden (Abb. 6.C). Siehe vollständige Bedienungsanleitung.

### 2.2.2. TRANSFERWEGE

Gartenbereiche, zwischen denen nicht zu mähende Bereiche liegen, sollten durch Transferwege verbunden werden. Die Transferwege dürfen eine maximale Steigung von 20 % aufweisen.

1. Unter den möglichen Wegen sollte der einfachste Transferweg ermittelt werden, der den größten Abstand zu allen Hindernissen ermöglicht und keine Bereiche kreuzt, die üblicherweise zum Parken von Fahrzeugen oder von überquerenden Fahrzeugen oder Personen betroffen sind.
2. Der Transferweg umfasst einen Rangierbereich, der sich 1 m rechts und 1 m links entlang des festgelegten Pfads (Abb. 7.A) erstreckt. Zwischen dem Rangierbereich und den verschiedenen Gartenelementen müssen folgende Mindestabstände eingehalten werden: 30 cm von Hindernissen, die virtuelle Begrenzungen oder schnittfreie Bereiche aufweisen (Abb. 7.B); 30 cm von ortsfesten, nicht begrenzten Hindernissen oder von durchgehenden Strukturelementen (Abb. 7.C); 1 m von öffentlichen Straßen (Abb. 7.D); 1 m von Pools (Abb. 7.E); 1 m von Fußwegen (Abb. 7.F); 1 m von Abhängen bzw. steilen Hängen (Abb. 7.G).
3. Bei engen Passagen, bei denen die oben genannten Abstände nicht eingehalten werden können, muss die Passage durch unpassierbare Barrieren gesichert werden (sofern diese nicht bereits vorhanden sind).

**HINWEIS:** Auf festgelegten Transferwegen in engen Passagen könnte der Satellitensignalempfang unzureichend sein; dies würde die Genauigkeit des Mähroboterbetriebs beeinträchtigen.

### 2.3. INSTALLATION DER KOMPONENTEN



#### ELEKTRISCHE GEFAHR:

Verwenden Sie nur das vom Hersteller gelieferte Batterieladegerät und Netzteil. Unsachgemäße Verwendung kann zu einem elektrischen Schlag und/oder Überhitzung führen.



#### WARNUNG:

Gefahr von Schnittwunden an den Händen. Verwenden Sie Schutzhandschuhe, um Schnittverletzungen an den Händen zu vermeiden.



#### WARNUNG:

Gefahr von Augenverletzungen durch Staub. Verwenden Sie eine Schutzbrille, um Augenverletzungen durch Staub zu vermeiden.



#### ELEKTRISCHE GEFAHR:

Schließen Sie die Spannungsversorgung erst an, wenn alle Installationsschritte abgeschlossen sind. Schalten Sie falls erforderlich die allgemeine Stromversorgung während der Installation aus.

#### 2.3.1. INSTALLATION DER LADESTATION

Die Ladestation kann am Rand des Mähbereichs oder in einem mit diesem durch einen Transferweg verbundenen Bereich installiert werden.

1. Überprüfen Sie die Voraussetzungen für die Installation, die in Abs. 2.1.2.
2. Bereiten Sie den Boden falls erforderlich so vor, dass die Ladestation (Abb. 8.L) auf gleicher Höhe wie der Rasen liegt. Der Boden muss an allen Stellen eben und kompakt sein, um eine Verformung des Bereichs der Ladestation zu vermeiden.

3. Befestigen Sie die Ladestation (Abb. 8.L) mit den Befestigungsschrauben (Abb. 8.M) am Boden.
4. Vergewissern Sie sich, dass die Satellitenreferenzstation (Abb. 8.A) über ihren Geräteanschluss mit der Ladestation verbunden ist.
5. Schließen Sie das Netzteil an die Ladestation an und schrauben Sie den Verbinder an.
6. Schließen Sie den Stecker des Netzteils an die Stromsteckdose an.
7. Vergewissern Sie sich, dass die Kontrollleuchte an der Ladestation (Abb. 8.N) leuchtet, wenn sich der Mähroboter nicht in der Ladestation befindet (siehe dazu Abs. 3.3)

#### 2.3.2. INSTALLATION DER SATELLITENREFERENZSTATION

Die Satellitenreferenzstation (Abb. 8.A) erfordert volle Sicht auf den Himmel. Sie ist im Lieferumfang der Ladestation enthalten und wird unter der Schutzabdeckung installiert (Abb. 8.C).

Für den Fall, dass die Ladestation (Abb. 8.L) nicht in einem Bereich mit voller Sicht auf den Himmel aufgestellt wird, muss die Satellitenreferenzstation (Abb. 8.A) fern von der Ladestation in einem Bereich mit freier Sicht auf den Himmel aufgestellt werden. Der Himmel gilt als vollständig sichtbar, wenn er in einem Winkel von mindestens 120 Grad in alle Richtungen sichtbar ist.

Sehen Sie für die gesonderte Montage der Satellitenreferenzstation die vollständige Bedienungsanleitung.



#### WARNUNG:

Aus Sicherheitsgründen darf die Satellitenreferenzstation niemals verschoben werden, nachdem die virtuellen Grenzen, Transferwege und zu umfahrenden Bereiche programmiert worden sind. Der Mähroboter könnte sich aus dem programmierten Mähbereich herausbewegen. Wenn die Referenzstation verschoben wird, ist eine Neuprogrammierung erforderlich.

#### 2.3.3. AUFLADUNG MÄHROBOTER NACH DER INSTALLATION

Laden Sie die Batterien mindestens 2 Stunden lang auf, bevor Sie das Produkt zum ersten Mal benutzen.

#### 2.4. PROGRAMMIERUNG DER VIRTUELLEN GRENZEN, DER TRANSFERWEGE UND DER ZU UMFAHRENDEN BEREICHE

Die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche erfolgt über die entsprechenden Assistenten in der App „STIGA.GO“. Das Verfahren erfordert, dass Sie den Mähroboter manuell führen, indem Sie neben ihm gehen, und dabei die allgemeinen Kriterien in Abs. 2.2.



#### WARNUNG:

Der Mähbereich oder die Wege, die von der Maschine für ihren Transfer benutzt werden, müssen so angelegt sein, dass sie keine öffentlichen Flächen, Parkflächen, Durchgangsbereiche oder Verkehrsflächen einschließen, um Schäden an Personen, Sachen oder Unfälle mit Fahrzeugen zu vermeiden.

**WARNUNG:**

Zu seiner eigenen Sicherheit und zur Vermeidung von Personen-, Tier- oder Sachschäden muss der Bediener zunächst den Bereich kennen, in dem der Mähroboter manuell geführt wird.

Gehen Sie bei der Führung des Roboters vorsichtig, um Stürze zu vermeiden.

**WARNUNG:**

Der Mähbereich und generell die Bereiche, in denen der Mähroboter fahren kann, müssen durch einen nicht übersteigbaren Zaun abgegrenzt sein.

Machen Sie den Zaun geeignet oder beachtlichen Sie den Mähroboter während des Betriebs.

### 3. BETRIEB

#### 3.1. MANUELLER BETRIEB DES MÄHROBOTERS

Der Mähroboter kann ohne Programmierung der Arbeitszeiten benutzt werden. In diesem Modus führt der Mähroboter einen Arbeitszyklus durch, kehrt zur Ladestation zurück und bleibt dort bis zum nächsten manuellen Start.

Um die Maschine in diesem Modus zu benutzen, ist die Programmierung der virtuellen Grenzen, der Transferwege und der zu umfahrenden Bereiche nach wie vor erforderlich (siehe Abs. 2.4).

1. Positionieren Sie den Mähroboter auf der Ladestation bzw. innerhalb des Umkreises der Anlage.
2. Drücken Sie die „STOP“-Taste (Abb. 1.A), um die Abdeckung (Abb. 1.B) zu öffnen und auf die Steuerkonsole (Abb. 1.C) zuzugreifen.
3. Drücken Sie die „ON/OFF“-Taste (Abb. 1.E) 5 Sekunden lang, um den Mähroboter einzuschalten.
4. Drücken Sie die „MODUSAUSWAHL“-Taste (Abb. 1.F), bis nur noch das Symbol „EINZELNER ARBEITSZYKLUS“ (Abb. 1.L) blinkt.
5. Drücken Sie die „BESTÄTIGEN“-Taste (Abb. 1.G). Das Symbol (Abb. 1.L) leuchtet zur Bestätigung des Vorgangs kontinuierlich.
6. Schließen Sie die Abdeckung (Abb. 1.B). Der Mähroboter beginnt seine Arbeit.

**HINWEIS:** Dieser Modus garantiert möglicherweise keine ausreichende Abdeckung des Gartens, sowohl in Bezug auf die benötigte Zeit als auch in Bezug auf die Gleichmäßigkeit des Schnittergebnisses, insbesondere wenn der Garten unregelmäßiger Form ist. Um die maximale Effizienz des Mähroboters zu erreichen, wird empfohlen, die Programmierung der Arbeitszeiten durchzuführen.

#### 3.2. BESCHREIBUNG DER BEDIENELEMENTE AM MÄHROBOTER

Bedienelemente, Anzeigen und deren Funktion:

- „STOP“-Taste (Abb. 1.A): dient zum Sicherheitsstopp des Mähroboters.
- „SICHERHEITSSCHLÜSSEL“ (Abb. 1.D): dient zum sicheren Abschalten des Mähroboters.
- „ON/OFF“-Taste (Abb. 1.E): dient zum Ein- und Ausschalten des Mähroboters und zum Rücksetzen der Alarmer.
- „MODUSAUSWAHL“-Taste (Abb. 1.F): dient zum Auswählen des Betriebsmodus des Mähroboters und zur Rückkehr in die Ladestation.
- „BESTÄTIGEN“-Taste (Abb. 1.G): dient zum Bestätigen des

- eingestellten Betriebsmodus.
- Leuchtsymbol „GEPLANTES PROGRAMM“ (Abb. 1.I): dient zum Anzeigen der Einstellung des geplanten Programms.
- Leuchtsymbol „EINZELNER ARBEITSZYKLUS“ (Abb. 1.L): dient zum Anzeigen der Einstellung des einzelnen Arbeitszyklus.
- Leuchtsymbol „ZURÜCK ZUR LADESTATION“ (Abb. 1.H): dient zum Anzeigen der Einstellung der erzwungenen Rückkehr des Mähroboters zur Ladestation.
- Die „BLUETOOTH“-TASTE (Abb. 1.M): dient dem Kundendienstzentrum ausschließlich für Diagnosezwecke.
- Leuchtsymbol „ALARM“ (Abb. 1.N): dient zum Anzeigen von Alarmzuständen.
- Leuchtsymbol „BATTERIE“ (Abb. 1.O): dient zum Anzeigen der Batterieladung.

**HINWEIS:** Eine genauere Beschreibung der oben aufgeführten Bedienelemente entnehmen Sie bitte der vollständigen Bedienungsanleitung.

#### 3.3. FUNKTIONSWEISE DER LADESTATION

Die Ladestation ist mit einer Kontrollleuchte (Abb. 8.N) ausgestattet, die wie nachfolgend dargestellt aufleuchtet:

- Leuchte ist aus: Die Ladestation ist nicht mit Strom versorgt oder der Roboter befindet sich auf der Ladestation.
- Leuchte leuchtet durchgehend: Der Mähroboter ist nicht an die Ladestation angeschlossen und das Antennensignal wird korrekt übertragen.
- Leuchte blinkt: die Ladestation ist nicht richtig konfiguriert, oder es liegt ein Fehler in der Ladestation vor. Siehe vollständige Bedienungsanleitung.

#### 3.4. BATTERIEAUFLADUNG

Folgen Sie dem Verfahren zur „BATTERIEAUFLADUNG“, um den Mähroboter manuell aufzuladen.

1. Stellen Sie den Mähroboter auf die Ladestation (Abb. 9.R).
2. Schieben Sie den Mähroboter auf die Ladestation, bis der Ladestecker (Abb. 9.S) einrastet.
3. Drücken Sie die „STOP“-Taste (Abb. 9.A), um die Abdeckung (Abb. 9.B) zu öffnen und auf die Steuerkonsole (Abb. 9.C) zuzugreifen.
4. Schalten Sie den Mähroboter mit der „ON/OFF“-Taste (Abb. 9.E) ein.
5. Das Leuchtsymbol „BATTERIE“ (Abb. 9.O) blinkt blau: der Mähroboter wird geladen.
6. Schließen Sie die Abdeckung (Abb. 9.B).
7. Lassen Sie den Mähroboter mindestens so lange im Ladezustand, wie es der Abs. 2.3.3 angibt.

**HINWEIS:** Das Aufladen der Batterie vor dem Einlagern im Winter muss, wie im Abs. 4.3 angegeben, durchgeführt werden.

#### 3.5. SCHNITTHÖHENEINSTELLUNG

Folgen Sie der Anleitung in der APP, um die Schnitthöhe einzustellen.

**WARNUNG:**

**Berühren Sie das Mähwerk während der Einstellung Schnitthöhe nicht.**

**HINWEIS:** Die Länge des vom Mähroboter geschnittenen Grases darf 10 mm nicht überschreiten.

## 4. WARTUNG



**WARNUNG:**  
Nur Originalersatzteile verwenden.



**WARNUNG:**  
Eingebaute Sicherheitseinrichtungen nicht verändern, manipulieren, umgehen oder beseitigen.



**WARNUNG:**  
Gefahr von Schnittwunden an den Händen. Verwenden Sie Schutzhandschuhe, um Schnittverletzungen an den Händen zu vermeiden.



**WARNUNG:**  
Gefahr von Augenverletzungen durch Staub. Verwenden Sie eine Schutzbrille, um Augenverletzungen durch Staub zu vermeiden.



**ACHTUNG:**  
Durch Verwendung von zu viel Wasser kann dieses eindringen und Schäden an den elektrischen Komponenten verursachen.



**VERBOT:**  
Keine Hochdruckwasserstrahlen verwenden.



**VERBOT:**  
Den Mähroboter weder ganz noch teilweise in Wasser eintauchen, um irreversible Schäden an elektrischen und elektronischen Bauteilen zu vermeiden.



**VERBOT:**  
Interne Teile des Mähroboters nicht waschen, um die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht zu beschädigen.



**VERBOT:**  
Keine Lösungsmittel oder Benzin verwenden, um lackierte Oberflächen und Kunststoffteile nicht zu beschädigen.

### 4.1. PROGRAMMIERTE WARTUNG

Für einen besseren Betrieb und eine längere Lebensdauer sollten Sie das Produkt regelmäßig reinigen und verschlissene Teile austauschen.

Führen Sie die Eingriffe mit der in der Tabelle angegebenen Häufigkeit durch.

HÄUFIGKEIT	KOMPONENTE	ART DES EINGRIFFS
Wöchentlich	Messer	Messerreinigen und seine Effizienz prüfen. (Siehe Abs. 4.2)
		Messer austauschen, wenn es durch einen Stoß verbogen oder verschlissen ist. (Siehe Abs. 4.2)
	Ladekontakte	Jegliche Oxidation reinigen und entfernen. (Siehe vollständige Bedienungsanleitung)
Monatlich	Mähroboter	Reinigung durchführen. (Siehe vollständige Bedienungsanleitung)
	Ladestation und Stromversorgungskabel	Auf Verschleiß oder Beschädigung prüfen und bei Bedarf austauschen. (Siehe vollständige Bedienungsanleitung)

Am Ende der Mähseason oder alle sechs Monate, wenn der Mähroboter nicht verwendet wird.	Batterie	Batterie vor der Lagerung aufladen. (Siehe Abs. 4.3)
Jährlich oder am Ende der Mähseason	Mähroboter	Wartung in einer autorisierten Kundendienstzentrum durchführen lassen. (Siehe Abs. 4.1)

Um den Mähroboter in einwandfreiem Zustand zu halten, ist es notwendig, eine jährliche Wartung in einem autorisierten Kundendienstzentrum durchführen zu lassen.

**HINWEIS:** Störungen, die auf die Nichtdurchführung der jährlichen Wartung zurückzuführen sind, werden nicht im Rahmen der Garantie anerkannt.

### 4.2. AUSTAUSCH DER MÄHMESSER

1. Drücken Sie die „STOP“-Taste (Abb. 1.A), um den Mähroboter sicher anzuhalten, und öffnen Sie die Schutzabdeckung (Abb. 1.B).
2. Ziehen Sie den Sicherheitsschlüssel ab (Abb. 1.C).
3. Drehen Sie den Mähroboter um; achten Sie dabei darauf, die Abdeckung nicht zu beschädigen.
4. Schrauben Sie die Befestigungsschrauben (Abb. 10.E) ab.
5. Tauschen Sie die Mähmesser (Abb. 10.D) und die Befestigungsschrauben (Abb. 10.E) aus.
6. Schrauben Sie die Befestigungsschrauben (Abb. 10.E) an.

### 4.3. WARTUNG UND LAGERUNG DER BATTERIE IM WINTER

1. Laden Sie die Batterie gemäß der APP-Anleitung, die über die Seite „Einstellungen“ aufrufbar ist.
2. Reinigen Sie den Mähroboter (siehe vollständige Bedienungsanleitung).
3. Lagern Sie den Mähroboter an einem trockenen und frostfreien Ort und stellen Sie sicher, dass er ausgeschaltet ist.

**HINWEIS:** Weitere Informationen zum Winterladeverfahren entnehmen Sie bitte der vollständigen Bedienungsanleitung.

**HINWEIS:** Die Aufzeichnung des Ladevorgangs per App-Verfahren ist Voraussetzung für die Gültigkeit der Batteriegarantie.

### 4.4. BATTERIEAUSTAUSCH

Der Austausch der Batterie liegt in der ausschließlichen Verantwortung des TECHNISCHEN KUNDENDIENSTPERSONALS von STIGA.

Wenden Sie sich an ein Kundendienstzentrum oder Ihren Händler, wenn die Batterie ausgetauscht werden muss.

## 5. TRANSPORT, LAGERUNG UND ENTSORGUNG

### 5.1. TRANSPORT

**HINWEIS:** Es wird empfohlen, für den Transport über längere Strecken die Originalverpackung zu verwenden.

1. Drücken Sie die „STOP“-Taste (Abb. 11.A), um den Mähroboter sicher anzuhalten, und öffnen Sie die Schutzabdeckung (Abb. 11.B).
2. Ziehen Sie den Sicherheitsschlüssel ab (Abb. 11.C).
3. Reinigen Sie den Mähroboter (siehe vollständige Bedienungs-

- anleitung).
4. Heben Sie den Mähroboter am Griff (Abb. 11.D) an und achten Sie beim Tragen darauf, dass Sie das Messer fern von Ihrem Körper halten.

**5.2. LAGERUNG**

Der Mähroboter muss nach der Reinigung und der winterlichen Batterieaufladung an einem trockenen und frostfreien Ort in horizontaler Position gelagert werden (siehe Kap. 4). Trennen Sie bei längerer Inaktivität die Ladestation und die Satelliten-Referenzstation vom Stromnetz.

**5.3. ENTSORGUNG**



**WARNUNG:**  
Wenden Sie sich an ein autorisiertes Kundendienstzentrum, um die Batterie aus dem Mähroboter zu entfernen.

1. Entsorgen Sie die Produktverpackung nachhaltig in den dafür vorgesehenen Sammelbehältern oder bei entsprechenden autorisierten Sammelstellen.

**6. BEHEBUNG VON STÖRUNGEN**



**WARNUNG:**  
Halten Sie den Mähroboter an und bringen Sie ihn in einen sicheren Zustand (siehe Abs. 1.4).

Nachfolgend sind mögliche Anomalien aufgelistet, die während der Arbeit auftreten können.

STÖRUNG	URSACHEN	ABHILFE
Abnormale Vibrationen. Mähroboter ist laut.	Beschädigte Trennscheibe oder Messer	Beschädigte Komponenten austauschen (siehe Abs. 4.2).
	Mähwerk durch Fremdkörper (Streifen, Schnüre, Kunststofffragmente usw.) blockiert.	Mähroboter sicher ausschalten (siehe Abs. 1.4). Messer befreien.
	Mähroboter wurde bei unerwarteten Hindernissen (heruntergefallene Äste, vergessene Gegenstände usw.) gestartet.	Mähroboter sicher ausschalten (siehe Abs. 1.4). Hindernisse entfernen und Mähroboter neu starten.
	Elektromotor defekt.	Motor austauschen lassen, wenden Sie sich an den Kundendienst.
Mähroboter stellt sich nicht richtig in die Ladestation.	Gras zu hoch.	Schnitthöhe höher einstellen (siehe Abs. 3.5). Mähen Sie den Bereich zuerst mit einem normalen Rasenmäher.
	Probleme mit der Antenne der Ladestation.	Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
	Bodensenkung in der Nähe der Ladestation.	Korrekte Positionierung der Ladestation wieder herstellen. (Siehe Abs. 2.3.1).
Ladestation leuchtet nicht, wenn sich der Mähroboter außerhalb der Ladestation befindet.	Keine Spannungsversorgung oder es liegt ein Fehler in der Ladestation vor.	Beseitigen Sie die Störungsquelle und kalibrieren Sie die Ladestation über die App. Siehe vollständige Bedienungsanleitung.
Die Leuchte der Ladestation blinkt.	Keine Spannungsversorgung oder es liegt ein Fehler in der Ladestation vor. Siehe vollständige Bedienungsanleitung.	Korrekten Anschluss des Netzgeräts an die Stromsteckdose überprüfen. Anschlusskabel des Netzgeräts auf Integrität prüfen.
	Es liegt ein Fehler in der Ladestation vor. Siehe vollständige Bedienungsanleitung.	Trennen Sie die Ladestation von der Stromversorgung und schließen Sie sie nach ein paar Minuten wieder an. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst.
„Warnung“-Symbol leuchtet auf dem Tastenfeld.	Die Ladestation ist nicht richtig konfiguriert.	Konfigurieren Sie die Ladestation über die App. Siehe vollständige Bedienungsanleitung.
Der Mähroboter hält vorübergehend im Mähbereich an	Weist auf eine Anomalie/Störung hin.	Siehe die App oder die vollständige Bedienungsanleitung für weitere Informationen.
	Schwaches GPS-Signal	Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Kundendienst

## 7. TECHNISCHE DATEN

SPEZIFIKATIONEN	TYP: SRSA01 (siehe Produktetikett)	TYP: SRBA01 (siehe Produktetikett)
Abmessungen (BxHxT)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Gewicht des Mähroboters	Vom jeweiligen Modell abhängig: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Vom jeweiligen Modell abhängig: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Schnitthöhe (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Messerdurchmesser	180 [mm]	260 [mm]
Schnittgeschwindigkeit	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Fahrgeschwindigkeit	22 [m/min]	Vom jeweiligen Modell abhängig: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maximales Gefälle	45 %	50 %
Maximales Gefälle entlang der Begrenzung	20 %	
Typ des Schneidsystems	4 rotierende Mähmesser	6 rotierende Mähmesser
Code des Mähwerks	322104105/0	
Erkannter Schallleistungspegel	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Geräuschunsicherheit, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Garantierter Schallleistungspegel	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Schallpegel am Ohr des Bedieners	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
IP-Schutzklasse Mähroboter	IPX5	
IP-Schutzklasse Ladestation	IPX1	
IP-Schutzklasse Netzteil	IP67	
Umgebungsbetriebstemperatur Mähroboter [°C]	0 - 50	
Umgebungsbetriebstemperatur Ladestation [°C]	-10 - 50	
Umgebungsbetriebstemperatur Netzteil [°C]	-10 - 50	
Arbeitskapazität	Abhängig vom Modell (*)	Abhängig vom Modell (*)
Leistung	Input: 100 - 240 Vac; 1,2 A; Output: 30 Vdc, 2 A	Vom jeweiligen Modell abhängig: Input: 100 - 240 Vac; 1,2 A; Output: 30 Vdc, 2 A; Input: 200 - 240 Vac; 0,8 A; Output: 30 Vdc, 4 A (*)
Batteriemodell	Vom jeweiligen Modell abhängig: 25,2 V - 2 Ah; 25,2 V - 2,5 Ah; 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 6 Ah (*)	Vom jeweiligen Modell abhängig: 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 2x5 Ah; 25,2 V - 2x6 Ah (*)
Aufladezeit	Vom jeweiligen Modell abhängig: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Vom jeweiligen Modell abhängig: 150 [min]; 180 [min] (*)
Konnektivität	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigationstechnik	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Weitere Einzelheiten zum jeweiligen Modell finden Sie in der vollständigen Bedienungsanleitung; diese ist online verfügbar (siehe QR-Code auf der ersten Seite dieses Handbuchs).



Il Manuale di istruzioni completo è disponibile:

- ▷ sul sito web [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ sull'App STIGA.GO, disponibile su App Store e Google Play
- ▷ scansionando il QR code



NOTA: le istruzioni riportate nel presente manuale sono valide per tutti i modelli di robot rasaerba autonomo. Le figure, se non specificato, si riferiscono alla piattaforma SRSA01.

NOTA: il presente manuale riporta le istruzioni di base, principalmente correlate alla sicurezza. Per una corretta installazione è necessario leggere e seguire attentamente il manuale di istruzioni completo (vedi sopra).

## 1. SICUREZZA

### OBBLIGO:

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

### 1.1. PRATICHE OPERATIVE SICURE

#### Formazione

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

#### Preparazione

- a. Assicurarsi che il sistema automatico di delimitazione perimetrale sia programmato correttamente come da indicazioni.
- b. Ispezionare periodicamente l'area in cui la macchina viene utilizzata e rimuovere pietre, bastoni, cavi e qualsiasi altro oggetto estraneo che possa intralciare il

funzionamento.

- c. Effettuare periodicamente un'ispezione visiva delle lame, dei bulloni delle lame e del gruppo di taglio per verificare che non siano usurati o danneggiati. Sostituire le lame e i bulloni usurati o danneggiati in coppia per mantenere l'equilibrio della macchina.
- d. Segnali di avvertimento devono essere collocati attorno all'area di lavoro della macchina, se è utilizzata in aree pubbliche o aperte al pubblico. I segnali devono avere il seguente testo: "Attenzione! Rasaerba automatico! Tenersi a distanza dalla macchina! Sorvegliare i bambini!".

### 1.1.1. FUNZIONAMENTO

#### Informazioni generali

- a. Non operare la macchina con ripari difettosi o dispositivi di sicurezza non presenti, ad esempio senza protezioni.
- b. Non mettere mani o piedi vicino o sotto le parti rotanti. Tenersi sempre lontano dall'apertura di scarico.
- c. Non toccare le parti della macchina in movimento prima che si siano arrestate completamente.
- d. Durante il funzionamento della macchina indossare sempre scarpe robuste e pantaloni lunghi.
- e. Non sollevare o trasportare mai la macchina mentre il motore è in funzione.
- f. Rimuovere il dispositivo di disabilitazione dall'unità:
  - Prima di eliminare un'ostruzione;
  - Prima di controllare, pulire o lavorare sulla macchina.
- g. Non lasciare la macchina in fun-

zione incustodita in presenza di animali domestici, bambini o altre persone nelle vicinanze.

## Manutenzione e conservazione

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

## 1.2. DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

Il robot rasaerba (Fig. 2.A) è progettato e costruito per rasare automaticamente l'erba di giardini in qualunque ora del giorno e della notte.

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

In fase di lavoro, il robot rasaerba effettua la rasatura dell'area delimitata dal confine virtuale (Fig. 2.B). Quando il robot rasaerba si trova in prossimità del confine virtuale (Fig. 2.B) o incontra un ostacolo (Fig. 2.C) cambia traiettoria in accordo alla strategia di navigazione scelta.

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

Il prodotto funziona tramite segnale satellitare e richiede l'installazione di una base di ricarica (Fig. 2.F, 2.G) con integrata una stazione di riferimento satellitare (Fig. 3.C), che può anche essere installata separatamente. Il robot rasaerba e la stazione satellitare di riferimento comunicano tra di loro tramite moduli 3G/4G dotati di SIM card. La tecnologia di funzionamento del robot rasaerba si basa sulla comunicazione di dati tra il Cloud STIGA e il robot stesso. La quota di abbonamento è obbligatoria per il funzionamento del robot rasaerba e dipende

dalla quantità di dati richiesti. Per l'uso del prodotto è inoltre necessario un dispositivo mobile (smartphone).

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

NOTA: La quota di abbonamento è obbligatoria per il funzionamento del robot rasaerba e dipende dalla quantità di dati richiesti.

## 1.3. SIMBOLI E TARGHETTE



### ATTENZIONE:

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



### ATTENZIONE:

Pericolo di proiezioni di oggetti contro il corpo. Mantenersi a una distanza di sicurezza dalla macchina durante il funzionamento.



### ATTENZIONE:

Non introdurre mani e piedi all'interno dell'alloggiamento del dispositivo di taglio. Rimuovere il dispositivo di disabilitazione prima di intervenire sulla macchina o prima di sollevarla.



### ATTENZIONE:

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



### DIVIETO:

Assicurarsi che non ci siano persone (soprattutto bambini, anziani o disabili) e animali domestici nell'area di lavoro durante il funzionamento della macchina. Tenere bambini, animali domestici e altre persone a distanza di sicurezza quando la macchina è in funzione.



### DIVIETO:

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

## 1.4. ARRESTO E SPEGNIMENTO DEL ROBOT RASAERBA IN CONDIZIONI DI SICUREZZA



### OBBLIGO:

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

- Premere il pulsante "STOP" (Fig. 1.A) per arrestare il robot rasaerba in condizioni di sicurezza e aprire la cover di protezione (Fig. 1.B).
- Premere il pulsante di spegnimento (Fig. 1.E) per qualche secondo e attendere lo spegnimento del led dello stesso pulsante.
- Solo dopo lo spegnimento del led (Fig. 1.E), disinserire la chiave di sicurezza (Fig. 1.D) per spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza.

4. Chiudere la cover di protezione (Fig. 1.B).
5. Il robot rasaerba è arrestato o spento in condizione di sicurezza.

## 2. INSTALLAZIONE



### ATTENZIONE:

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

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

### COMPONENTI PER L'INSTALLAZIONE (Fig. 3)

(A) Base di ricarica, (B) Alimentatore della base di ricarica, (C) Stazione di riferimento satellitare, (D) Viti di fissaggio base di ricarica, (E) Staffa per l'installazione separata della stazione di riferimento satellitare, (F) Alimentatore per l'installazione separata della stazione di riferimento satellitare (opzionale), (G) cavi di prolunga da 5 m o 15 m, (H) Dispositivo mobile (non incluso).

### 2.1. VERIFICA DEI REQUISITI PER L'INSTALLAZIONE

#### 2.1.1. VERIFICA DEL GIARDINO:

- Verificare lo stato del giardino per la rilevazione dei confini virtuali, degli ostacoli e delle zone da escludere.
- Livellare il terreno in modo che non si formino pozzanghere a seguito di pioggia.

#### 2.1.2. VERIFICHE PER L'INSTALLAZIONE DELLA BASE DI RICARICA, DELL'ALIMENTATORE E DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE:



#### PERICOLO ELETTRICO:

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



#### PERICOLO ELETTRICO:

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



#### PERICOLO ELETTRICO:

Non collegare l'alimentatore a una presa di corrente se la spina o il cavo sono danneggiati. Non collegare e non toccare un cavo danneggiato prima che venga scollegato dall'alimentazione.

**Un cavo danneggiato può portare a contatto con parti sotto tensione.**

1. Predisporre al bordo del prato una zona pianeggiante per il posizionamento della base di ricarica. La base di ricarica deve essere installata in un luogo raggiungibile dal segnale satellitare, preferibilmente in una zona del giardino in cui il cielo sia completamente visibile.
2. Nella zona antistante la base di ricarica deve esserci una fascia larga almeno 2 m e lunga almeno 3 m priva di ostacoli.
3. Nel caso in cui il cielo non sia completamente visibile dal punto di installazione della base di ricarica occorre installare la stazione di riferimento satellitare in altra zona

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



### ATTENZIONE:

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

4. Predisporre la zona di installazione dell'alimentatore in modo che in nessuna condizione atmosferica esso possa ritrovarsi in condizioni di immersione in acqua. Installare preferibilmente in un vano chiuso e protetto da agenti atmosferici, in una posizione non facilmente raggiungibile da persone non autorizzate.

### 2.1.3. VERIFICHE PER LA DEFINIZIONE DEI CONFINI VIRTUALI:

1. Verificare che la pendenza massima dell'area di lavoro sia inferiore o uguale al 45% o al 50%, in base al modello (vedi par. 7 DATI TECNICI). Per la definizione dei confini virtuali rispettare le regole riportate in Fig. 4.



### ATTENZIONE:

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



### ATTENZIONE:

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

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

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

1. In presenza di una pavimentazione o di un vialetto allo stesso livello del prato, il confine virtuale può coincidere con il bordo della pavimentazione (Fig. 5.A).
2. In presenza di una piscina, laghetto o di uno scavo il confine virtuale deve essere programmato ad una distanza di almeno 1 metro. Se la piscina, il laghetto o lo scavo sono posizionati alla fine di una pendenza, il confine virtuale deve essere programmato ad una distanza di almeno 1,5 metri (Fig. 5.B).
3. In caso di alberi con radici sporgenti, il confine virtuale deve essere programmato in modo da evitare il passaggio del robot rasaerba sulle superfici disconnesse (Fig. 5.C).
4. Il confine virtuale deve essere programmato in modo che il robot rasaerba si mantenga ad una distanza di almeno 30 cm da zone con ghiaia o pietrisco (Fig. 5.D).
5. In caso di zone in pendenza, rispettare quanto riportato nel par. 2.1.3.
6. In caso di elementi strutturali continui (muretti, recinzioni,

siepi, ecc) con altezza maggiore di 50 cm, il confine virtuale deve essere programmato ad una distanza di almeno 40 cm da essi (Fig. 5.E).

- In tutti gli altri casi, il confine virtuale deve rispettare una distanza minima di 30 cm tra il robot rasaerba e l'ostacolo (Fig. 5.F).
- Nel caso di delimitazione di ostacoli distanti tra loro meno di 150 cm, delimitarli come un unico ostacolo rispettando le distanze sopra indicate (Fig. 5.G).



#### AVVERTENZA:

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

### 2.2.1. PASSAGGI STRETTI

- In caso di passaggi stretti, la distanza tra due confini virtuali deve essere  $Z \geq 2$  m (Fig. 6.A).
- Nel caso di un passaggio in cui la distanza tra i confini virtuali sarebbe  $< 2$  m, la parte dell'area oltre la strettoia (Fig. 6.A) non può essere raggiunta dal robot rasaerba in maniera automatica. In questo caso, è necessario programmare due zone di taglio virtuali distinte (Fig. 6.B) e collegarle con un percorso di trasferimento virtuale (Fig. 6.C). Riferirsi al Manuale Completo.

### 2.2.2. PERCORSI DI TRASFERIMENTO

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

- Individuare tra i possibili passaggi, il percorso di trasferimento più agevole che consenta di mantenere la più elevata distanza da eventuali ostacoli e che non incroci zone usualmente adibite a parcheggio, a transito di veicoli o interessate da flussi di persone.
- Il percorso di trasferimento include una zona di manovra che si estende 1 m a destra e 1 m a sinistra del percorso registrato (Fig. 7.A). Occorre rispettare le seguenti distanze minime tra la zona di manovra e i diversi elementi del giardino: 30 cm da ostacoli delimitati tramite perimetri virtuali o zone di non taglio (Fig. 7.B), 30 cm da ostacoli fissi non delimitati o elementi strutturali continui (Fig. 7.C), 1 m da strade pubbliche (Fig. 7.D), 1 m da piscine (Fig. 7.E), 1 m da percorsi pedonali (Fig. 7.F), 1 m da dirupi o forti pendenze (Fig. 7.G).
- Nel caso di passaggi stretti in cui le distanze sopra riportate non possano essere rispettate, occorre delimitare il passaggio con barriere non valicabili, se non già presenti.

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

### 2.3. INSTALLAZIONE DEI COMPONENTI



#### PERICOLO ELETTRICO:

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



#### AVVERTENZA:

**Pericolo di taglio mani.**

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



#### AVVERTENZA:

**Pericolo di pulviscolo negli occhi.**

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



#### PERICOLO ELETTRICO:

**Collegare l'alimentazione elettrica solo al termine di tutte le operazioni di installazione. Se necessario durante l'installazione disattivare l'alimentazione elettrica generale.**

### 2.3.1. INSTALLAZIONE DELLA BASE DI RICARICA

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

- Verificare i requisiti per l'installazione come indicato nel Par. 2.1.2.
- Se necessario preparare il terreno in modo che la superficie della base di ricarica (Fig. 8.L) sia allo stesso livello del prato, il terreno deve essere perfettamente pianeggiante e compatto in modo da evitare la deformazione del piano della base di ricarica.
- Fissare la base di ricarica (Fig. 8.L) al terreno con le viti di fissaggio (Fig. 8.M).
- Verificare che la stazione di riferimento satellitare (Fig. 8.A) sia connessa alla base di ricarica tramite il suo connettore.
- Collegare l'alimentatore alla base di ricarica e avvitarlo il connettore.
- Collegare la spina dell'alimentatore alla presa elettrica.
- Verificare che quando il robot rasaerba non è in base di ricarica, la spia sulla base di ricarica (Fig. 8.N) sia accesa (si veda Par. 3.3)

### 2.3.2. INSTALLAZIONE DELLA STAZIONE DI RIFERIMENTO SATELLITARE

La stazione di riferimento satellitare (Fig. 8.A) richiede la piena visibilità del cielo. Essa è fornita con la base di ricarica ed è installata sotto il coperchio di protezione (Fig. 8.C).

Nel caso in cui la base di ricarica (Fig. 8.L) non venga posizionata in una zona in cui il cielo sia completamente visibile, è necessario rimuovere la stazione di riferimento satellitare (Fig. 8.A) dalla base di ricarica e installarla in una zona in cui vi sia piena visibilità del cielo. Il cielo è da considerarsi completamente visibile quando libero per un angolo di almeno 120 gradi in tutte le direzioni.

Riferirsi al Manuale Completo per l'installazione separata della stazione di riferimento satellitare.



#### AVVERTENZA:

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

### 2.3.3. RICARICA ROBOT RASAERBA DOPO L'INSTALLAZIONE

Prima di usare il prodotto per la prima volta, ricaricare le batterie per almeno 2 ore.

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

La programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare si esegue tramite le rispettive procedure guidate presenti in APP "STIGA.GO". La procedura richiede di guidare il robot rasaerba manualmente camminando a fianco di esso secondo i criteri generali riportati nel Par. 2.2.



#### AVVERTENZA:

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



#### AVVERTENZA:

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



#### AVVERTENZA:

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

## 3. FUNZIONAMENTO

### 3.1. FUNZIONAMENTO MANUALE DEL ROBOT RASAERBA

Il robot rasaerba può essere utilizzato senza eseguire la programmazione degli orari di lavoro. In questa modalità il robot rasaerba esegue un ciclo di lavoro, ritorna in base di ricarica e vi rimane fino al successivo avvio manuale. Per utilizzare la macchina in questa modalità è comunque necessario eseguire la programmazione dei confini virtuali, dei percorsi di trasferimento e delle zone da evitare (Vedi par. 2.4)

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

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

### 3.2. DESCRIZIONE DEI COMANDI PRESENTI SUL ROBOT RASAERBA

Elenco comandi, indicatori e loro funzione:

- Pulsante "STOP" (Fig. 1.A): serve per l'arresto di sicurezza del robot rasaerba.
- "CHIAVE DI SICUREZZA" (Fig. 1.D): serve per lo spegnimento di sicurezza del robot rasaerba.
- Pulsante "ON/OFF" (Fig. 1.E): serve all'accensione e spegnimento del robot rasaerba e al reset degli allarmi.
- Pulsante "SELEZIONE MODALITÀ" (Fig. 1.F): serve per selezionare la modalità operativa del robot rasaerba e per forzare il ritorno alla base di ricarica.
- Pulsante "CONFERMA" (Fig. 1.G): serve a confermare la modalità operativa impostata.
- Icona luminosa "PROGRAMMA SCHEDULATO" (Fig. 1.I): serve alla visualizzazione dell'impostazione del programma schedulato.
- Icona luminosa "SINGOLO CICLO DI LAVORO" (Fig. 1.L): serve alla visualizzazione dell'impostazione del singolo ciclo di lavoro.
- Icona luminosa "RITORNO ALLA BASE" (Fig. 1.H): serve a visualizzare l'impostazione del ritorno forzato in base di ricarica del robot rasaerba.
- Pulsante "BLUETOOTH" (Fig. 1.M): viene utilizzato solamente dal centro assistenza per attività di diagnostica.
- Icona luminosa "ALLARME" (Fig. 1.N): serve alla visualizzazione stati di allarme.
- Icona luminosa "BATTERIA" (Fig. 1.O): serve alla visualizzazione della carica della batteria.

NOTA: Per una descrizione più dettagliata dei comandi sopra elencati, consultare il Manuale Completo.

### 3.3. FUNZIONAMENTO DELLA BASE DI RICARICA

La base di ricarica è provvista di una spia luminosa (Fig. 8.N) che si illumina come riportato di seguito:

- Spia spenta: la base di ricarica è disalimentata o il robot è in base.
- Spia con luce fissa: il robot rasaerba non è connesso alla base di ricarica e il segnale dell'antenna è correttamente trasmesso.
- Spia lampeggiante: la base di ricarica non è configurata correttamente, oppure è presente un guasto nella base di ricarica. Riferirsi al Manuale Completo.

### 3.4. CARICAMENTO BATTERIA

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

1. Posizionare il robot rasaerba sulla base di ricarica (Fig. 9.R).
2. Far scorrere il robot rasaerba sulla base di ricarica, fino all'innesto del connettore di ricarica (Fig. 9.S).
3. Premere il pulsante "STOP" (Fig. 9.A) per aprire la cover (Fig. 9.B) ed accedere alla consolle di comando (Fig. 9.C).

4. Accendere il robot rasaerba tramite il tasto "ON/OFF" (Fig. 9.E).
5. L'icona luminosa "BATTERIA" (Fig. 9.O) lampeggia con colore blu, il robot rasaerba è in ricarica.
6. Chiudere la cover (Fig. 9.B).
7. Lasciare il robot rasaerba in carica per un tempo almeno pari a quello riportato nel Par. 2.3.3.

NOTA: La ricarica della batteria prima dello stoccaggio invernale deve essere eseguita secondo quanto riportato nel Par. 4.3.

### 3.5. REGOLAZIONE ALTEZZA DI TAGLIO

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



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

NOTA: La lunghezza della parte di erba tagliata dal robot rasaerba non deve superare 10 mm.

## 4. MANUTENZIONE



**AVVERTENZA:**  
Utilizzare solo ricambi originali.



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



**AVVERTENZA:**  
Pericolo di taglio mani.  
Usare guanti di protezione per evitare pericoli di taglio alle mani.



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



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



**DIVIETO:**  
Non utilizzare getti d'acqua in pressione.



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



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



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

## 4.1. MANUTENZIONE PROGRAMMATA

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

Eseguire gli interventi alla frequenza indicata in tabella.

FREQUENZA	COMPONENTE	TIPO DI INTERVENTO
Settimanale	Lama	Pulire e controllare l'efficienza della lama. (Vedi Par. 4.2)  Se la lama è piegata a causa di un urto o se usurata, sostituirla. (Vedi Par. 4.2)
	Contatti di ricarica	Pulire ed eliminare le eventuali ossidazioni. (Vedi Manuale Completo)
Mensile	Robot rasaerba	Effettuare la pulizia. (Vedi Manuale Completo)
	Base di ricarica e cavi di alimentazione	Controllare usura o deterioramento e se necessario sostituirla. (Vedi Manuale Completo)
Al termine della stagione di taglio o semestrale se il robot rasaerba non è utilizzato	Batteria	Eseguire la ricarica pre-stoccaggio della batteria. (Vedi Par. 4.3)
Annuale o al termine della stagione di Taglio	Robot rasaerba	Eseguire il tagliando presso un centro di assistenza autorizzato. (Vedi Par. 4.1)

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

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

## 4.2. SOSTITUZIONE LAME DI TAGLIO

1. Premere il pulsante "STOP" (Fig. 1.A) per arrestare il robot rasaerba e aprire la cover di protezione (Fig. 1.B).
2. Disinserire la chiave di sicurezza (Fig. 1.C).
3. Capovolgere il robot rasaerba facendo attenzione a non danneggiare la cover flottante di copertura.
4. Svitare le viti di fissaggio (Fig. 10.E).
5. Sostituire le lame di taglio (Fig. 10.D) e le viti di fissaggio (Fig. 10.E).
6. Serrare le viti di fissaggio (Fig. 10.E).

## 4.3. MANUTENZIONE INVERNALE DELLA BATTERIA E STOCCAGGIO

1. Caricare la batteria secondo la procedura guidata in APP, accessibile dalla pagina "Impostazioni".
2. Pulire il robot rasaerba (Vedi Manuale Completo).
3. Conservare il robot rasaerba in un luogo asciutto e al riparo dal gelo, assicurandosi che sia spento.

NOTA: Per informazioni più dettagliate sulla procedura di ricarica invernale, consultare il Manuale Completo.

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

#### 4.4. SOSTITUZIONE BATTERIA

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

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

## 5. TRASPORTO, IMMAGAZZINAMENTO E SMALTIMENTO

### 5.1. TRASPORTO

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

1. Premere il pulsante "STOP" (Fig. 11.A) per arrestare il robot rasaerba e aprire la cover di protezione (Fig. 11.B).
2. Disinserire la chiave di sicurezza (Fig. 11.C).
3. Pulire il robot rasaerba (Vedi Manuale Completo).
4. Sollevare il robot rasaerba dall'apposita maniglia (Fig. 11.D) e trasportarlo facendo attenzione a mantenere la lama di taglio lontano dal corpo.

## 6. RISOLUZIONE DEI PROBLEMI



### AVVERTENZA:

**Arrestare il robot rasaerba e riportarlo in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 1.4).**

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

INCONVENIENTE	CAUSE	RIMEDI
Vibrazioni anomale. Il robot rasaerba è rumoroso.	Disco o lame di taglio danneggiate	Sostituire i componenti danneggiati (Vedi Par. 4.2).
	Dispositivo di taglio bloccato da residui (nastri, corde, frammenti di plastica, ecc.).	Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 1.4). Sbloccare la lama di taglio.
	L'avvio del robot rasaerba è avvenuto in presenza di ostacoli non previsti (rami caduti, oggetti dimenticati, ecc.).	Spegnere il robot rasaerba in condizioni di sicurezza (Vedi Par. 1.4). Rimuovere gli ostacoli e riavviare il robot rasaerba.
	Motore elettrico in avaria.	Sostituire il motore, rivolgersi a un centro assistenza.
Il robot rasaerba non si posiziona correttamente all'interno della stazione di ricarica.	Erba troppo alta.	Aumentare l'altezza di taglio (Vedi Par. 3.5). Effettuare un taglio preliminare dell'area con un normale rasaerba.
	Problemi all'antenna della base di ricarica.	Se il problema persiste, contattare un centro assistenza.
	Cedimento del terreno in prossimità della base di ricarica.	Ripristinare il corretto posizionamento della base di ricarica. (Vedi Par. 2.3.1).
La spia della base di ricarica non è stata calibrata correttamente, oppure sono presenti disturbi elettromagnetici nelle vicinanze della base.	La base di ricarica non è stata calibrata correttamente, oppure sono presenti disturbi elettromagnetici nelle vicinanze della base.	Dopo aver eliminato la fonte di disturbo, calibrare la base di ricarica tramite l'app. Riferirsi al Manuale Completo.
	Manca la tensione di alimentazione oppure è presente un guasto nella base di ricarica.	Verificare il corretto allacciamento alla presa di corrente dell'alimentatore. Verificare l'integrità del cavo di collegamento dell'alimentatore.
La spia della base di ricarica lampeggia.	È presente un guasto nella base di ricarica. Riferirsi al Manuale Completo.	Disalimentare la base di ricarica e alimentarla nuovamente dopo qualche minuto. Se il problema persiste, contattare un centro assistenza.
	La base di ricarica non è configurata correttamente.	Configurare la base di ricarica tramite l'app. Riferirsi al Manuale Completo.
Sulla tastiera è accesa l'icona di Warning	Segnala condizioni di Anomalia/Guasto.	Consultare l'app per maggiori info o riferirsi al Manuale Completo
Il robot rasaerba si ferma temporaneamente nell'area di lavoro	Segnale GPS debole	Se il problema persiste rivolgersi a un centro assistenza

### 5.2. STOCCAGGIO

Il robot rasaerba deve essere stoccato in posizione orizzontale, in un luogo asciutto e al riparo dal gelo dopo avere eseguito la pulizia e la ricarica invernale della batteria (si veda Cap. 4). Durante lunghi periodi di inattività disconnettere la base di ricarica e la stazione di riferimento satellitare dalla rete elettrica.

### 5.3. SMALTIMENTO



### AVVERTENZA:

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

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

## 7. DATI TECNICI

SPECIFICHE	TYPE: SRSA01 (vedere l'etichetta prodotto)	TYPE: SRBA01 (vedere l'etichetta prodotto)
Dimensioni (BxAxP)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Peso del robot rasaerba	Dipende dal modello: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Dipende dal modello: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Altezza di taglio (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Diametro lama	180 [mm]	260 [mm]
Velocità di taglio	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Velocità di movimento	22 [m/min]	Dipende dal modello: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Pendenza massima	45 %	50 %
Pendenza massima lungo il perimetro		20 %
Tipologia del sistema di taglio	4 lame di taglio pivotanti	6 lame di taglio pivotanti
Codice del dispositivo di taglio	322104105/0	
Livello potenza sonora rilevata	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Incertezza delle emissioni di rumore, KWA	1.47 [dB] (A)	0.56 [dB] (A)
Livello potenza sonora garantita	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Livello acustico all'orecchio dell'operatore	46.3 [dB] (A)	45.2 [dB] (A)
Classificazione IP robot rasaerba	IPX5	
Classificazione IP stazione di ricarica	IPX1	
Classificazione IP alimentatore	IP67	
Temperatura ambiente di esercizio robot rasaerba [°C]	0 ÷ 50	
Temperatura ambiente di esercizio stazione di ricarica [°C]	-10 ÷ 50	
Temperatura ambiente di esercizio alimentatore [°C]	-10 ÷ 50	
Capacità di lavoro	Dipende dal modello (*)	Dipende dal modello (*)
Alimentazione	Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A	Dipende dal modello: Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A; Input: 200-240 Vac, 0,8 A; Output: 30 Vcc, 4A (*)
Modello batteria	Dipende dal modello: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Dipende dal modello: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Tempo di ricarica	Dipende dal modello: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Dipende dal modello: 150 [min]; 180 [min] (*)
Connettività	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Tecnologia di navigazione	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Per ulteriori dettagli sul modello specifico, consultare il Manuale completo disponibile on line (vedi QR code riportato nella prima pagina del presente libretto).



De volledige handleiding is beschikbaar:

- ▷ op de website [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ op de App **STIGA.GO**, verkrijgbaar op App Store en Google Play
- ▷ door de QR code te scannen



OPMERKING: De instructies in deze handleiding zijn van toepassing op alle modellen autonome robotmaaiers. De afbeeldingen, indien niet gespecificeerd, verwijzen naar het SRS01 platform.

OPMERKING: Deze handleiding bevat basisinstructies, voornamelijk met betrekking tot veiligheid. Voor een correcte installatie moet de volledige handleiding (zie hierboven) zorgvuldig worden gelezen en opgevolgd.

## 1. VEILIGHEID

### VERPLICHTING:

Voor gebruik zorgvuldig lezen en bewaren voor toekomstig gebruik.

### 1.1. VEILIGE WERKWIJZEN

#### Opleiding

- a. Lees de instructies aandachtig, ken de commando's en gebruik de machine correct.
- b. Sta nooit toe dat kinderen, mensen met verminderde fysieke, sensorische of mentale vermogens, of zonder ervaring en kennis, of mensen die niet bekend zijn met deze instructies, de machine gebruiken. Lokale voorschriften kunnen de leeftijd van de bediener beperken.
- c. De bediener of gebruiker moet verantwoordelijk worden gehouden voor ongevallen of gevaren waarbij apparatuur van derden of apparatuur van derden is betrokken.

#### Vorbereiding

- a. Zorg ervoor dat de automatische afrastering correct is geprogrammeerd zoals aangegeven.
- b. Inspecteer regelmatig het gebied waar de machine wordt gebruikt en verwijder stenen, stokken, kabels en andere vreemde voorwerpen die de werking ervan kunnen belemmeren.
- c. Voer regelmatig een visuele inspectie uit van de messen, van de bouten van de messen en van het maaielement om te controleren of ze niet versleten

of beschadigd zijn. Vervang versleten of beschadigde messen en bouten per paar om de balans van de machine te behouden.

- d. Waarschuwingsborden moeten rond het werkgebied van de machine worden geplaatst als deze in openbare ruimtes wordt gebruikt of open is voor het publiek. De borden moeten de volgende tekst hebben: "Let op! Automatische grasmaaier! Houd u op afstand van de machine! Houd toezicht op de kinderen!".

### 1.1.1. WERKING

#### Algemene informatie

- a. Gebruik de machine niet met defecte afschermingen of veiligheidsvoorzieningen die niet aanwezig zijn, bijvoorbeeld zonder beveiligingen.
- b. Steek uw handen of voeten nooit nabij of onder de draaiende delen. Blijf steeds op afstand van de aflatopening.
- c. Raak de bewegende delen van de machine niet aan voordat ze volledig tot stilstand gekomen zijn.
- d. Draag altijd stevige schoenen en een lange broek wanneer u de machine bedient.
- e. Hef de robotmaaier niet op en vervoer hem niet terwijl de motor in werking is.
- f. Verwijder het uitschakelapparaat van het apparaat:
  - Voordat u een obstructie verwijdert;
  - Voordat u de machine controleert, reinigt of eraan werkt.
- g. Laat de machine niet onbeheerd achter in de buurt van huisdieren, kinderen of andere mensen.

#### Onderhoud en opslag

- a. Draai alle moeren, bouten en schroeven stevig vast om de machine veilig te bedienen.
- b. Controleer de robotmaaier regelmatig op slijtage of beschadiging.
- c. Om veiligheidsredenen is het nood-

zakelijk om versleten of beschadigde onderdelen te vervangen.

- d. Zorg ervoor dat de messen alleen worden vervangen door geschikte reserveonderdelen.
- e. Zorg ervoor dat de accu's opgeladen worden met de juiste oplader die door de fabrikant aanbevolen wordt. Onjuist gebruik kan elektrische schokken, oververhitting of lekkage van bijtende vloeistof uit de accu veroorzaken.
- f. In geval van elektrolytlekkage, wassen met water / neutralisatiemiddel en medische hulp inroepen in geval van contact met ogen, enz.
- g. Onderhoud van de machine moet worden uitgevoerd in overeenstemming met de instructies van de fabrikant.

## 1.2. BESCHRIJVING VAN HET PRODUCT

De robotmaaier (Afb. 2.A) is ontworpen en gebouwd om automatisch het gras van tuinen op eender welk uur van de dag en van de nacht te maaien.

Afhankelijk van de verschillende kenmerken van het te maaien oppervlak, kan de robotmaaier worden geprogrammeerd om te werken op verschillende gebieden begrensd door een virtuele grens en verbonden door virtuele transferroutes.

Tijdens de werking, maait de robotmaaier het gras van de zone binnen de zone afgebakend door de virtuele grens (Afb. 2.B). Wanneer de robotmaaier zich in de buurt van de virtuele grens bevindt (Afb. 2.B) of een hindernis tegenkomt (Afb. 2.C) wijzigt hij het traject volgens de gekozen navigatiestrategie. De robotmaaier maait het aangegeven grasveld automatisch en volledig.

Het product werkt via satelliet-signaal en vereist de installatie van een oplaadbasis (Afb. 2.F, 2.G) met een geïntegreerd satellietreferentiestation (Afb. 3.C), die ook afzonderlijk kan worden geïnstalleerd. De robotmaaier en het referentiesatellietstation communiceren met elkaar via 3G/4G-modules die zijn uitgerust met een simkaart. De bedieningstechnologie van de robotmaaier is gebaseerd op datacommunicatie tussen de STIGA Cloud en de robot zelf. De abonnementskosten zijn verplicht om de robotmaaier te laten functioneren en zijn afhankelijk van de hoeveelheid gevraagde gegevens. Er is ook een mobiel apparaat (smartphone) vereist om het product te gebruiken.

Eender welk ander gebruik kan gevaarlijk zijn en schade berokkenen aan personen en/of zaken. Onder oneigenlijk gebruik vallen (als voorbeeld, maar niet uitsluitend): het vervoeren van mensen, kinderen of dieren op de machine; zich door de machine laten trekken; de machine gebruiken om lasten te trekken of te duwen; de machine gebruiken voor het maaien van niet-grasaardige vegetatie.

**OPMERKING:** De abonnementskosten zijn verplicht om de robotmaaier te laten functioneren en zijn afhankelijk van de hoeveelheid gevraagde gegevens.

## 1.3. SYMBOLEN EN PLAATJES



**LET OP:**

Lees de gebruiksaanwijzingen voordat u met de bediening van het product begint.



**LET OP:**

Gevaar voor projecties van voorwerpen tegen het lichaam.

Houd tijdens het gebruik een veilige afstand tot de machine.



**LET OP:**

Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.

Verwijder het uitschakelmechanisme voordat u aan de machine gaat werken of deze optilt.



**LET OP:**

Steek uw handen en voeten niet in de holte van de snij-inrichting.

Klim niet op de machine.



**VERBOD:**

Zorg ervoor dat er geen mensen (vooral kinderen, ouderen of gehandicapten) en huisdieren in het werkgebied zijn als de machine in werking is.

Houd kinderen, huisdieren en andere personen op veilige afstand wanneer de robotmaaier in werking is.



**VERBOD:**

Gebruik geen hogedrukreinigers op de machine om deze schoon te maken of te wassen.

## 1.4. DE ROBOTMAAIER VEILIG STOPPEN EN UITSCHAKELLEN



**VERLICHTING:**

Schakel de robotmaaier altijd in veilige omstandigheden uit voordat u reinigings-, transport- of onderhoudswerkzaamheden uitvoert.

1. Druk op de "STOP" -knop (Afb. 1.A) om de robotmaaier veilig te stoppen en open de beschermkap (Afb. 1.B).
2. Druk enkele seconden op de uitschakelknop (Afb. 1.E) en wacht tot de LED op dezelfde knop uitgaat.
3. Pas nadat de LED is uitgegaan (Afb. 1.E), schakelt u de veiligheidssleutel uit (Afb. 1.D) om de robotmaaier in veilige omstandigheden uit te schakelen.
4. Sluit de beschermkap (Afb. 1.B).
5. De robotmaaier is veilig gestopt of uitgeschakeld.

## 2. INSTALLATIE



**LET OP:**

Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.

**OPMERKING:** Neem voor meer informatie over de installatie van het product contact op met een STIGA wederverkoper.

**ONDERDELEN VOOR DE INSTALLATIE (Afb. 3)**

(A) Laadbasis, (B) Voedingseenheid laadbasis, (C) Satellietreferentiestation, (D) Bevestigingsschroeven laadbasis, (E) Steun voor afzonderlijke installatie van satellietreferentiestation, (F) Voedingseenheid voor afzonderlijke installatie van satellietreferentiestation (optioneel), (G) Verlengkabels van 5 m of 15 m, (H) Mobiel apparaat (niet inbegrepen).

**2.1. CONTROLE VAN DE VEREISTEN VOOR DE INSTALLATIE****2.1.1. CONTROLE VAN DE TUIN:**

- Controleer de staat van de tuin op detectie van virtuele grenzen, hindernissen en uit te sluiten gebieden.
- Egaliseer de grond zodat er geen plassen ontstaan als gevolg van regen.

**2.1.2. CONTROLES VOOR DE INSTALLATIE VAN HET OPLAADSTATION, DE VOEDING EN HET SATELLIETREFERENTIESTATION:****ELEKTRISCH GEVAAR:**

Er moet een stopcontact voorzien worden in overeenstemming met de wetten die in het land van kracht zijn.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Het geleverde circuit moet worden beschermd door een differentiaalschakelaar (RCD) met een activeringsstroom van maximaal 30 mA.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Sluit de voeding niet aan op een stopcontact als de stekker of de kabel beschadigd zijn. Sluit een beschadigde kabel niet aan en raak deze niet aan voordat deze is losgekoppeld van de voeding.

**Een beschadigde kabel kan contact met de delen onder spanning veroorzaken.**

1. Bereid een vlak gebied aan de rand van het gazon voor om de laadbasis te plaatsen. De laadbasis moet worden geïnstalleerd op een locatie die door het satelliet signaal kan worden bereikt, bij voorkeur in een deel van de tuin waar de hemel volledig zichtbaar is.
2. In het gebied voor het laadstation moet een band van minimaal 2 m breed en minimaal 3 m lang zijn, vrij van hindernissen.
3. Als de hemel niet volledig zichtbaar is vanaf het installatiepunt van het laadstation, moet het satellietreferentiestation in een ander gebied worden geïnstalleerd

**OPMERKING:** De hemel moet als volledig zichtbaar worden beschouwd wanneer deze vrij is voor een hoek van ten minste 120 graden in alle richtingen.

**LET OP:**

De voedingskabel, de voedingseenheid, de verlengkabel en alle andere elektrische kabels die niet bij het product horen, moeten buiten het maaigebied blijven om ze uit de buurt van gevaarlijke bewegende delen te houden en om schade aan de kabels te voorkomen waardoor ze in contact kunnen komen met onder spanning staande onderdelen.

4. Bereid het installatiegebied van de stroomvoorziening voor, zodat het onder geen enkele weersomstandigheden in water kan worden ondergedompeld. Bij voorkeur installeren in een afgesloten compartiment te installeren, beschermd tegen weersinvloeden, op een plaats die niet gemakkelijk toegankelijk is voor onbevoegde personen.

**2.1.3. CONTROLES VOOR DE DEFINITIE VAN VIRTUELE GRENZEN:**

1. Controleer of de maximale helling van het werkgebied kleiner dan of gelijk is aan 45% of aan 50%, in functie van het model (zie Par. 7 TECHNISCHE GEGEVENS). Respecteer de regels weergegeven in Afb. 4.

**LET OP:**

De robot kan oppervlakken maaien met een maximale helling van 45% of 50%, afhankelijk van het model.

Als de instructies niet worden opgevolgd, kan de robot uitglijden en de werkzone verlaten

**LET OP:**

De zones met niet toegestane hellingen kunnen niet gemaaid worden. Plaats de virtuele grens voor de helling, om dat deel van het gazon uit te sluiten.

2. Controleer het volledige werkoppervlak: evalueer de obstakels en gebieden die moeten worden uitgesloten van het werkgebied, die geprogrammeerd moeten als uit te sluiten zones.

**2.2. CRITERIA VOOR DE AFBAKENING VAN WERKGEBIEDEN EN TRANSFERROUTES**

1. Bij aanwezigheid van een voetpad of een pad op hetzelfde niveau als het gazon, kan de virtuele grens samenvallen met de rand van het voetpad (Afb. 5.A).
2. Bij aanwezigheid van een zwembad, vijver of uitgraving dient de virtuele begrenzing op een afstand van minimaal 1 meter te worden geprogrammeerd. Als het zwembad, de vijver of de uitgraving zich aan het einde van een helling bevindt, moet de virtuele grens worden geprogrammeerd op een afstand van minimaal 1,5 meter (Afb. 5.B).
3. Bij bomen met uitstekende wortels moet de virtuele grens zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier niet over losgekoppelde oppervlakken kan rijden (Afb. 5.C).
4. De virtuele grens moet zo worden geprogrammeerd dat de robotmaaier op een afstand van minimaal 30 cm blijft van gebieden met grind of steenslag (Afb. 5.D).
5. In het geval van hellende gebieden moet worden voldaan aan Par. 2.1.3.
6. Bij doorlopende bouwelementen (muren, schuttingen, hagen, etc.) met een hoogte van meer dan 50 cm moet de virtuele grens op een afstand van minimaal 40 cm daarvan geprogrammeerd worden (afb. 5.E).
7. In alle andere gevallen moet de virtuele een minimale afstand van 30 cm tussen de robotmaaier en het obstakel in acht nemen (Afb. 5.F).
8. In het geval van afbakening van obstakels die minder dan 150 cm van elkaar verwijderd zijn, begrenst ze dan als een enkel obstakel met inachtneming van de hierboven aangegeven afstanden (Afb. 5.G).

**WAARSCHUWING:**

Het werkgebied en in het algemeen de gebieden waarin de robotmaaier kan rijden, moet afgebakend worden door een niet-begaanbaar hek.

**2.2.1. SMALLE DOORGANGEN**

1. In het geval van smalle doorgangen moet de afstand tussen twee virtuele grenzen  $Z \geq 2$  m zijn (Afb. 6.A).
2. In het geval van een doorgang waarbij de afstand tussen de virtuele grenzen  $< 2$  m zou zijn, kan het deel van het gebied voorbij het knelpunt (Afb. 6.A) niet automatisch bereikt worden door de maairobot. In dit geval moeten er twee afzonderlijke virtuele snijzones worden geprogrammeerd (Afb. 6.B) en deze verbinden met een virtueel transferpad (Afb. 6.C). Raadpleeg de uitgebreide handleiding.

**2.2.2. TRANSFERROUTES**

Delen van de tuin waartussen gebieden liggen die niet mogen worden gemaaid, moeten met elkaar worden verbonden door transferpaden. Transferpaden moeten de maximale helling van 20% respecteren.

1. Bepaal tussen de mogelijke doorgangen de gemakkelijkste transferroute waarmee u de grootste afstand tot eventuele obstakels kunt houden en die niet door gebieden gaat die gewoonlijk gebruikt worden voor parkeren, het doorrijden van voertuigen of waar groepen mensen door stappen.
2. Het transferpad omvat een manoeuvreerzone die zich 1 m rechts en 1 m links van het geregistreerde pad uitstrekt (Afb. 7.A). De volgende minimumafstanden tussen het manoeuvreergebied en de verschillende tuinelementen moeten in acht worden genomen: 30 cm van obstakels die worden begrensd door virtuele perimeters of zones waar niet mag worden gesneden (Afb. 7.B), 30 cm van vaste, onbegrensde obstakels of doorlopende structurele elementen (Afb. 7.C), 1 m van openbare wegen (Afb. 7.D), 1 m van de zwembaden (Afb. 7.E), 1 m van voetpaden (Afb. 7.F), 1 m van kliffen of steile hellingen (Afb. 7.G).
3. In het geval van smalle doorgangen waar de bovenstaande afstanden niet kunnen worden gerespecteerd, moet de doorgang worden afgebakend met niet-betreedbare barrières, indien deze nog niet aanwezig zijn.

OPMERKING: Transferpaden die zijn opgenomen in smalle doorgangen kunnen onvoldoende satelliet-signaalontvangst hebben, waardoor de nauwkeurigheid van de bediening van de maairobot wordt beïnvloed.

**2.3. IDENTIFICATIE VAN DE ONDERDELEN****ELEKTRISCH GEVAAR:**

Gebruik alleen de acculader en voeding die door de fabrikant zijn geleverd. Oneigen gebruik kan elektrische schokken en of oververhitting veroorzaken.

**WAARSCHUWING:**

Gevaar voor snijwonden aan de handen. Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.

**WAARSCHUWING:**

Gevaar voor stof in de ogen. Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.

**ELEKTRISCH GEVAAR:**

Sluit de voeding pas aan aan het einde van alle installatiewerkzaamheden. Schakel indien nodig tijdens de installatie de algemene stroomtoevoer uit.

**2.3.1. INSTALLATIE VAN HET OPLAADSTATION**

De oplaadbasis kan aan de rand van het werkgebied worden geïnstalleerd of in een gebied dat ermee verbonden is via een transferpad.

1. Controleer de installatievereisten zoals aangegeven in Par. 2.1.2.
2. Bereid indien nodig de grond voor zodat het oppervlak van het laadstation (Afb. 8.L) zich op hetzelfde niveau bevindt als het gazon, het terrein moet perfect vlak en compact zijn om vervorming van het oppervlak van het oplaadstation te voorkomen.
3. Bevestig het laadstation (Afb. 8.L) op de grond met de borgschroeven (Afb. 8.M).
4. Controleer of het satellietreferentiestation (Afb. 8.A) via zijn connector aan het oplaadstation verbonden is.
5. Sluit de voeding aan op het laadstation en schroef de connector vast.
6. Verbind de stekker van de voedingseenheid aan het stopcontact.
7. Controleer of wanneer de robotmaaier niet in het laadstation staat, het indicatielampje op het laadstation (Afb. 8.N) brandt (zie Par. 3.3).

**2.3.2. INSTALLATIE VAN HET SATELLIETREFERENTIESTATION**

Het satellietreferentiestation (Afb. 8.A) vereist dat de hemel volledig zichtbaar is. Het wordt geleverd met het oplaadstation en wordt onder de beschermkap geïnstalleerd (Afb. 8.C). Indien het oplaadstation (Afb. 8.L) niet in een gebied is geplaatst waar de hemel volledig zichtbaar is, moet het satellietreferentiestation verwijderd worden (Afb. 8.A) uit het oplaadstation en geïnstalleerd worden in een zone waar de hemel volledig zichtbaar is. De hemel moet als volledig zichtbaar worden beschouwd wanneer deze vrij is voor een hoek van ten minste 120 graden in alle richtingen. Raadpleeg de Uitgebreide Handleiding voor de afzonderlijke installatie van het satellietreferentiestation.

**WAARSCHUWING:**

Om veiligheidsredenen mag het satellietreferentiestation nooit worden verplaatst na het programmeren van de virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden. De robotmaaier zou het geprogrammeerde werkgebied kunnen verlaten. Als het satellietreferentiestation verplaatst wordt, moet het opnieuw geprogrammeerd worden.

**2.3.3. ROBOTMAAIER OPLADEN NA DE INSTALLATIE**

Laad de batterijen voor minimaal 2 uur op voordat u het product voor de eerste keer gebruikt.

## 2.4. PROGRAMMERING VAN VIRTUELE GRENZEN, TRANSFERROUTES EN TE VERMIJDEN GEBIEDEN

Het programmeren van virtuele grenzen, transferroutes en te vermijden gebieden wordt uitgevoerd met behulp van de respectievelijke begeleide procedures in de "STIGA.GO" APP. De procedure vereist dat u de robotmaaier handmatig bestuurt door erlangs te lopen volgens de algemene criteria die zijn uiteengezet in Par. 2.2.



### WAARSCHUWING:

Het werkgebied of de paden die door de machine worden gebruikt voor de transfer, moeten zo zijn ingericht dat er geen openbare ruimten, gebieden die gewoonlijk worden gebruikt voor parkeren, voor het doorrijden van voertuigen of waar groepen mensen door stappen, in vallen om schade aan mensen, dingen of ongevallen met voertuigen te vermijden.



### WAARSCHUWING:

Voor zijn eigen veiligheid en om schade aan mensen, dieren of dingen te voorkomen, moet de bestuurder eerst het gebied kennen waarin de robotmaaier handmatig geleid wordt. Loop tijdens het besturen van de robot voorzichtig om te voorkomen dat u valt.



### WAARSCHUWING:

Het werkgebied en in het algemeen de gebieden waarin de robotmaaier kan rijden, moet afgebakend worden door een niet-begaanbaar hek. Maak de afstering geschikt of houd toezicht op de robotmaaier tijdens het gebruik.

## 3. WERKING

### 3.1. HANDMATIGE WERKING VAN DE ROBOTMAAIER

De robotmaaier kan worden gebruikt zonder de werktijden te programmeren. In deze modus voert de robotmaaier een werkcyclus uit, keert terug naar het laadstation en blijft daar tot de volgende handmatige start.

Om de machine in deze modus te gebruiken, is het echter noodzakelijk om virtuele grenzen, overdrachtspaden en zones die vermeden moeten worden te programmeren (Zie Par. 2.4)

1. Plaats de robotmaaier op het laadstation of in ieder geval binnen de perimeter van de installatie.
2. Druk op de "STOP" -knop (Afb. 1.A) om het deksel te openen (Afb. 1.B) en toegang te verkrijgen tot het bedieningspaneel (Afb. 1.C).
3. Druk op de "ON/OFF" -knop (Afb 1.E) gedurende 5 seconden om de robotmaaier in te schakelen.
4. Druk op de knop "SELECTIE MODUS" (Afb. 1.F), tot enkel het icoon "ENKELE WERKCYCLUS" knippert (Afb. 1.L).
5. Druk op de knop "BEVESTIGEN" (Afb. 1.G). Het icoon (Afb. 1.L) gaat vast branden om de actie te bevestigen.
6. Sluit de kap (Afb. 1.B). De robotmaaier begint te werken.

OPMERKING: deze modus garandeert mogelijk geen voldoende dekking van de tuin, zowel in termen van benodigde tijd als in termen van gelijkmatigheid van het maairesultaat, vooral als de tuin een onregelmatige vorm heeft. Om de maximale efficiëntie van de robotmaaier te bereiken, wordt aanbevolen om de werktijden te programmeren.

### 3.2. BESCHRIJVING VAN DE COMMANDO'S OP DE ROBOTMAAIER

Lijst met commando's, indicatoren en hun functie:

- "STOP" -knop (Afb 1.A): wordt gebruikt voor de veiligheidsstop van de robotmaaier.
- "CONTACTSLEUTEL" (Afb. 1.D): wordt gebruikt voor de veiligheidsstop van de robotmaaier.
- Knop "ON/OFF" (Afb. 1.E): dient om de robotmaaier in- en uit te schakelen.
- Knop "SELECTIE MODUS" (Afb. 1.F): het wordt gebruikt om de bedrijfsmodus van de robotmaaier te selecteren en om de terugkeer naar het oplaadstation te forceren.
- Knop "BEVESTIGEN" (Afb. 1.G): wordt gebruikt om de ingestelde bedrijfsmodus te bevestigen.
- Verlicht icoon "GEPLAND PROGRAMMA" (Afb. 1.I): het wordt gebruikt om de instelling van het geplande programma te bekijken.
- Verlicht icoon "ENKELE WERKCYCLUS" (Afb. 1.L): wordt gebruikt om de instelling van de enkele werkcyclus weer te geven.
- Verlicht icoon "TERUGKEER NAAR BASIS" (Afb. 1.H): wordt gebruikt om de instelling van de geforceerde terugkeer van de robotmaaier naar het laadstation weer te geven.
- Knop "BLUETOOTH" (Afb. 1.M): wordt alleen gebruikt door het servicecentrum voor diagnostische activiteiten.
- Verlicht icoon "ALARM" (Afb. 1.N): dient voor de weergave van de alarmstatussen.
- Verlicht icoon "ACCU" (Afb. 1.O): dient voor de weergave van de lading van de accu.

OPMERKING: Raadpleeg de Uitgebreide Handleiding voor een meer gedetailleerde beschrijving van de bovenstaande commando's.

### 3.3. WERKING VAN HET LAADSTATION

Het laadstation is voorzien van een indicatielampje (Afb. 8.N) dat gaat branden in functie van de volgende situaties:

- Licht uit: het laadstation krijgt geen stroom of de robot bevindt zich in het laadstation.
- Indicator met vast licht: de robotmaaier is niet aangesloten op het laadstation en het signaal van de antenne wordt correct verzonden.
- Knipperend licht: het laadstation is niet correct geconfigureerd of er is een storing in het laadstation. Raadpleeg de uitgebreide handleiding.

### 3.4. ACCU OPLADEN

Met de procedure "ACCU OPLADEN" kunt u de robotmaaier handmatig opladen.

1. Plaats de maairobot op het laadstation (Afb. 9.R).
2. Laat de robotmaaier op het laadstation lopen tot de oplaadconnector vastzit (Afb. 9.S).
3. Druk op de "STOP" -knop (Afb. 9.A) om het deksel te openen (Afb. 9.B) en toegang te verkrijgen tot het bedieningspaneel (Afb. 9.C).

4. Schakel de robotmaaier in met de "ON/OFF"-knop (Afb. 9.E).
5. Het verlicht pictogram "ACCU" (Afb.9.O) knippert blauw, de robotmaaier wordt opgeladen.
6. Sluit de kap (Afb. 9.B).
7. Laat de robotmaaier minstens de tijd opladen die wordt weergegeven in Par. 2.3.3.

OPMERKING: Het opladen van de batterij vóór de winterstalling moet worden uitgevoerd zoals aangegeven in Par. 4.3.

### 3.5. AFSTELLING MAAIHOOGTE

Volg de begeleide procedure in de APP om de maaihoopte aan te passen.



**WAARSCHUWING:**  
Raak het maimechanisme niet aan tijdens het afstellen van de maaihoopte.

OPMERKING: De lengte van het deel van het gras dat door de robotmaaier gemaaid wordt, mag niet langer zijn dan 10 mm.

## 4. ONDERHOUD



**WAARSCHUWING:**  
Gebruik uitsluitend originele reserveonderdelen.



**WAARSCHUWING:**  
Breng geen wijzigingen aan, knoei niet, omzeil de geïnstalleerde veiligheidsvoorzieningen niet en verwijder ze niet.



**WAARSCHUWING:**  
Gevaar voor snijwonden aan de handen. Gebruik beschermende handschoenen om snijgevaar aan de handen te voorkomen.



**WAARSCHUWING:**  
Gevaar voor stof in de ogen. Gebruik een beschermende bril om het gevaar voor stof in de ogen te voorkomen.



**LET OP:**  
Teveel water kan infiltraties veroorzaken die de elektrische onderdelen kunnen beschadigen.



**VERBOD:**  
Gebruik geen waterstralen onder druk.



**VERBOD:**  
Om onherstelbare schade aan de elektrische en elektronische componenten te voorkomen, mag u de robotmaaier niet geheel of gedeeltelijk in water onderdompelen.



**VERBOD:**  
Was de interne delen van de robotmaaier niet om de elektrische en elektronische onderdelen niet te beschadigen.



**VERBOD:**  
Gebruik geen oplosmiddelen of benzine om de geleverde oppervlaktes en de plasticen onderdelen niet te beschadigen.

## 4.1. GEPROGRAMMEERD ONDERHOUD

Voor een betere werking en een langere levensduur, moet u het product regelmatig schoonmaken en versleten onderdelen vervangen.

Voer de interventies uit met de frequentie aangegeven in de tabel.

FREQUENTIE	ONDERDEEL	TYPE INGREEP
Wekelijks	Mes	Reinig en controleer de werkzaamheid van het mes. (Zie Par. 4.2)  Als het mes geplooid is omwille van een stoot of indien het versleten is, dient men dit te vervangen. (Zie Par. 4.2)
	Oplaadcontacten	Reinig en verwijder eventuele oxidatie. (Zie Uitgebreide Handleiding)
Maandelijks	Robotmaaier	Voer de reiniging uit. (Zie Uitgebreide Handleiding)
	Laadstation en voedingskabels	Controleer op slijtage of veroudering en vervang ze indien nodig. (Zie Uitgebreide Handleiding)
Aan het einde van het maaiseizoen of om de zes maanden als de robotmaaier niet wordt gebruikt	Accu	Laad de accu op alvorens het op te bergen. (Zie Par. 4.3)
Jaarlijks of aan het einde van het maaiseizoen	Robotmaaier	Voer de controle uit bij een erkend servicecentrum. (Zie Par. 4.1)

Er moet jaarlijks een onderhoudscontrole uitgevoerd worden bij een erkend servicecentrum om de robotmaaier in goede staat te houden.

LET OP: defecten als gevolg van het niet uitvoeren van de jaarlijkse controle worden niet onder de garantie erkend.

## 4.2. VERVANGING SNIJMESSEN

1. Druk op de "STOP"-knop (Afb. 1.A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (Afb. 1.B).
2. De contactsleutel uitschakelen (Afb. 1.C).
3. Draai de robotmaaier ondersteboven en zorg ervoor dat u de zwevende kap niet beschadigt.
4. Draai de borgschroeven los (Afb. 10.E).
5. Vervang de snijmessen (Afb. 10.D) en de borgschroeven (Afb. 10.E).
6. Draai de borgschroeven aan (Afb. 10.E).

## 4.3. ONDERHOUD EN OPSLAG VAN DE ACCU IN DE WINTER

1. Laad de accu op volgens de wizard in de APP, toegankelijk via de pagina "Instellingen".
2. Reinig de robotmaaier (zie Uitgebreide Handleiding).
3. Bewaar de robotmaaier op een droge en vorstvrije plaats en zorg ervoor dat deze is uitgeschakeld.

OPMERKING: Raadpleeg de uitgebreide handleiding voor meer gedetailleerde informatie over de procedure voor het opladen in de winter.

OPMERKING: De registratie van het opladen via de in-app-procedure is vereist om de accugarantie te laten gelden.

#### 4.4. VERVANGING ACCU

De vervanging van de accu is de exclusieve verantwoordelijkheid van het STIGA TECHNISCH SERVICEPERSONEEL.

Neem contact op met een servicecentrum of uw dealer als de accu vervangen moet worden.

## 5. TRANSPORT, OPSLAG EN VERWIJDERING

### 5.1. TRANSPORT

OPMERKING: Voor transport over lange afstanden raden we aan de originele verpakking te gebruiken.

1. Druk op de "STOP" -knop (Afb. 11.A) om de robotmaaier te stoppen en open de beschermkap (Afb. 11.B).
2. De contactsleutel uitschakelen (Afb. 11.C).
3. Reinig de robotmaaier (zie Uitgebreide Handleiding).
4. Til de robotmaaier op aan de daarvoor bestemde handgreep (Afb. 11.D) en verplaats hem terwijl u ervoor zorgt dat het snijmes uit de buurt van het lichaam blijft.

## 6. PROBLEEMOPLOSSEN



### WAARSCHUWING:

**Stop de robotmaaier en berg hem veilig op (Zie Par. 1.4).**

Hieronder vindt u een lijst met eventuele afwijkingen die tijdens de werkfase kunnen optreden.

PROBLEEM	OORZAKEN	OPLOSSINGEN
Abnormale trillingen. De robotmaaier maakt veel lawaai.	Beschadigde schijf of maaimessen	Vervang beschadigde componenten (Zie Par. 4.2).
	Snij-inrichting geblokkeerd door resten (banden, koorden, stukken plastic, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 1.4). Zet het snijmes vrij.
	De robotmaaier werd opgestart met onvoorziene hindernissen (gevallen takken, vergeten voorwerpen, enz.).	Schakel de robotmaaier veilig uit (Zie Par. 1.4). Verwijder de hindernissen en start de robotmaaier opnieuw.
	Elektrische motor defect	Vervang de motor, neem contact op met een Servicecentrum.
De robotmaaier plaatst zich niet correct in het laadstation.	Te hoog gras.	Verhoog de maaihoogte (Zie Par. 3.5).
	Maai de zone vooraf met een normale grasmaaier.	
	Problemen met de antenne van het laadstation.	Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.
Het laadstation is niet correct gekalibreerd of er is elektromagnetische storing in de buurt van het laadstation.	Bodem ingezakt nabij het laadstation.	Herstel de correcte positie van het laadstation. (Zie Par. 2.3.1).
	Het laadstation is niet correct gekalibreerd of er is elektromagnetische storing in de buurt van het laadstation.	Na verwijdering van de storingsbron, kalibreert u het laadstation met behulp van de app. Raadpleeg de uitgebreide handleiding.
Het lampje van het laadstation gaat niet branden als de robotmaaier zich buiten het laadstation bevindt.	Er is geen stroomvoorziening of er is een storing in het laadstation.	Controleer de correcte verbinding aan het stopcontact van de voedingseenheid. Controleer de integriteit van de voedingskabel.
Het lampje van het oplaadstation knippert.	Er is een storing in het laadstation. Raadpleeg de uitgebreide handleiding.	Koppel de oplaadbasis los en schakel het na een paar minuten weer in. Raadpleeg een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.
	Het laadstation is niet correct geconfigureerd.	Configureer het laadstation via de app. Raadpleeg de uitgebreide handleiding.
Het waarschuwingssymbool is aan op het toetsenbord	Dit wijst op afwijkingen/storingen.	Bekijk de app voor meer informatie of raadpleeg de Uitgebreide Handleiding
De robotmaaier stopt tijdelijk in het werkgebied	Zwak GPS-sigitaal	Neem contact op met een Servicecentrum indien het probleem aanhoudt.

## 5.2. OPSLAG

De robotmaaier moet horizontaal worden opgeborgen, op een droge plaats en beschermd tegen vorst na het reinigen en 's winters opladen van de accu (zie Hoofdstuk 4). Koppel het laadstation en het satellietreferentiestation los van het elektriciteitsnet tijdens lange periodes van inactiviteit.

## 5.3. LOZING



### WAARSCHUWING:

**Neem contact op met een erkend servicecentrum om de accu uit de robotmaaier te verwijderen.**

1. Verwijder de verpakking van het product op milieubewuste wijze in de daarvoor bestemde verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.
2. Voer de robotmaaier af in overeenstemming met de lokale wettelijke vereisten.
3. Richt u tot de erkende faciliteiten voor recycling en verwijdering, aangezien de robotmaaier is geclassificeerd als AEEA (afgedankte elektrische en elektronische apparatuur).
4. Verwijder de oude of uitgeputte accu's op milieubewuste wijze in de verzamelhouders of bij de daarvoor bestemde geautoriseerde opvangcentra.

## 7. TECHNISCHE GEGEVENS

KENMERKEN	TYPE: SRSA01 (zie productlabel)	TYPE: SRBA01 (zie productlabel)
Afmetingen (BxHxD)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Gewicht van de robotmaaier	Dat hangt af van het model: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Dat hangt af van het model: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Maaihoogte (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Diameter mes	180 [mm]	260 [mm]
Maaisnelheid	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Bewegingssnelheid	22 [m/min]	Dat hangt af van het model: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maximale helling	45%	50%
Maximale helling langs de perimeter	20%	
Type maaisysteem	4 draaibare snijmesses	6 draaibare snijmesses
Code snij-inrichting	322104105/0	
Gemeten geluidsniveau	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Onzekerheid van geluidsemissies, KWA	1.47 [dB] (A)	0.56 [dB] (A)
Gegarandeerd geluidsniveau	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Akoestisch niveau bij het oor van de operator	46.3 [dB] (A)	45.2 [dB] (A)
IP-classificatie van de robotmaaier	IPX5	
IP-classificatie van het laadstation	IPX1	
IP-classificatie van de voeding	IP67	
Omgevingstemperatuur bedrijf robotmaaier [°C]	0 ÷ 50	
Omgevingstemperatuur bedrijf laadstation [°C]	-10 ÷ 50	
Omgevingstemperatuur bedrijf voeding [°C]	-10 ÷ 50	
Werkcapaciteit	Dat hangt af van het model (*)	Dat hangt af van het model (*)
Voeding	Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A	Dat hangt af van het model: Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A; Input: 200-240 Vac, 0,8 A; Output: 30 Vcc, 4A (*)
Model accu	Dat hangt af van het model: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Dat hangt af van het model: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Laadtijd	Dat hangt af van het model: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Dat hangt af van het model: 150 [min]; 180 [min] (*)
Connectiviteit	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigatietechnologie	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Raadpleeg voor meer informatie over het specifieke model de Uitgebreide Handleiding die online beschikbaar is (zie QR-code op de eerste pagina van dit boekje).



El manual de instrucciones completo está disponible:

- ▷ en la página web [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ en la App STIGA.GO, disponible en App Store y Google Play
- ▷ escaneando el código QR



NOTA: las instrucciones de este manual son válidas para todos los modelos de robot cortacésped autónomo. Las figuras, si no se especifica lo contrario, se refieren a la plataforma SFRSA01.

NOTA: Este manual contiene instrucciones básicas, principalmente relacionadas con la seguridad. Para una correcta instalación, debe leerse y seguirse atentamente el manual de instrucciones completo (véase más arriba).

## 1. SEGURIDAD

### OBLIGACIÓN:

Leer atentamente antes del uso y conservar para futuras consultas.

### 1.1. PRÁCTICAS DE TRABAJO SEGURAS

#### Formación

- a. Leer atentamente las instrucciones y familiarizarse con los controles y el uso correcto de la máquina.
- b. No permitir nunca que niños, personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o con falta de experiencia y conocimientos, o personas que no estén familiarizadas con estas instrucciones, manejen la máquina. Las normativas locales pueden limitar la edad del operador.
- c. El operador, o el usuario, es responsable de los accidentes o peligros que involucren a terceros o a equipos de terceros.

#### Preparación

- a. Asegurarse de que el sistema automático de delimitación perimetral esté correctamente programado de acuerdo con las especificaciones.
- b. Inspeccionar periódicamente la zona donde se utilice la máquina y retirar piedras, palos, cables y cualquier otro objeto extraño que pueda dificultar el funcionamiento.
- c. Realizar periódicamente inspecciones visuales de las cuchillas, los pernos de

las cuchillas y el grupo de corte para comprobar si están desgastados o dañados. Sustituir las cuchillas y los pernos desgastados o dañados por parejas para mantener el equilibrio de la máquina.

- d. Deben colocarse carteles de advertencia alrededor de la zona de trabajo de la máquina, si ésta se utiliza en zonas públicas o abiertas al público. Los carteles deberán tener el siguiente texto: ¡Atención! ¡Cortacésped automático! ¡Mantenerse alejado de la máquina! ¡Vigilar a los niños".

### 1.1.1. FUNCIONAMIENTO

#### Información general

- a. No utilizar la máquina con protecciones defectuosas ni sin dispositivos de seguridad.
- b. No colocar las manos ni los pies cerca o debajo de las piezas giratorias. Mantenerse siempre lejos de la abertura de descarga.
- c. No tocar las partes móviles de la máquina hasta que se hayan detenido por completo.
- d. Llevar siempre zapatos resistentes y pantalones largos durante el funcionamiento de la máquina.
- e. No levantar ni transportar la máquina con el motor en funcionamiento.
- f. Retirar el dispositivo de desactivación de la unidad:
  - Antes de eliminar una obstrucción;
  - Antes de inspeccionar, limpiar o intervenir en la máquina;
- g. No dejar la máquina en funcionamiento sin vigilancia cuando haya animales domésticos, niños u otras personas cerca.

#### Mantenimiento y conservación

- a. Apretar bien todas las tuercas, pernos y tornillos para garantizar un funcionamiento seguro de la máquina.
- b. Comprobar con frecuencia si el robot cor-

- tacésped está desgastado o deteriorado.
- Por razones de seguridad, las piezas desgastadas o dañadas deben sustituirse.
  - Asegurarse de que las cuchillas se sustituyan únicamente por piezas de recambio adecuadas.
  - Asegurarse de que las baterías se carguen utilizando el cargador correcto recomendado por el fabricante. Un uso inadecuado puede provocar descargas eléctricas, sobrecalentamientos o pérdidas de líquido corrosivo de la batería.
  - En caso de fuga de electrolitos, lavar con agua/agente neutralizador y contactar con un médico en caso de contacto con los ojos, etc.
  - El mantenimiento de la máquina debe realizarse de acuerdo con las instrucciones del fabricante.

## 1.2. DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

El robot cortacésped (Fig. 2.A) está diseñado y fabricado para cortar automáticamente la hierba de los jardines a cualquier hora del día y de la noche.

En función de las diferentes características de la zona que se debe cortar, el robot cortacésped puede programarse para trabajar en varias zonas delimitadas por un límite virtual y conectadas por recorridos de desplazamiento virtuales. Durante el funcionamiento, el robot cortacésped efectúa el corte del área delimitada por el confin virtual (Fig. 2.B). Cuando el robot cortacésped se encuentra cerca del confin virtual (Fig. 2.B) o encuentra un obstáculo (Fig. 2.C) cambia la trayectoria según la estrategia de navegación elegida. El robot cortacésped efectúa el corte automático y completo de la zona de césped delimitada.

El producto funciona a través de una señal de satélite y requiere la instalación de una base de carga (Fig. 2.F, 2.G) con una estación integrada de referencia por satélite (Fig. 3.C), que también puede instalarse por separado. El robot cortacésped y la estación de referencia por satélite se comunican entre sí mediante módulos 3G/4G equipados con tarjetas SIM. La tecnología de funcionamiento del robot cortacésped se basa en la comunicación de datos entre el Cloud STIGA y el propio robot. La cuota de suscripción es obligatoria para el funcionamiento del robot cortacésped y depende de la cantidad de datos necesarios. También se necesita un dispositivo móvil (smartphone) para utilizar el producto.

Cualquier otro tipo de uso puede ser peligroso y causar daños a personas y/o cosas. El uso inadecuado incluye (pero no se limita a): transportar personas, niños o animales en la máquina; ser transportado por la máquina; utilizar la máquina para tirar o empujar cargas; utilizar la máquina para cortar vegetación no herbácea.

NOTA: La cuota de suscripción es obligatoria para el funcionamiento del robot cortacésped y depende de la cantidad de datos necesarios.

## 1.3. SÍMBOLOS Y PLACAS



### ATENCIÓN:

Leer las instrucciones de uso antes de poner en marcha el producto.



### ATENCIÓN:

Peligro de proyección de objetos contra el cuerpo.

Mantenerse a una distancia de seguridad en relación a la máquina durante su funcionamiento.



### ATENCIÓN:

No introducir las manos ni los pies en el alojamiento del dispositivo de corte.

Retirar el dispositivo de desactivación antes de realizar cualquier intervención en la máquina o antes de levantarla.



### ATENCIÓN:

No introducir las manos ni los pies en el alojamiento del dispositivo de corte.

No subirse a la máquina.



### PROHIBICIÓN:

Asegurarse de que no haya personas (especialmente niños, ancianos o personas discapacitadas) ni animales domésticos en la zona de trabajo cuando la máquina esté en funcionamiento.

Mantener a los niños, animales domésticos y otras personas a una distancia de seguridad suficiente cuando el robot esté funcionando.



### PROHIBICIÓN:

No utilizar limpiadores de alta presión en la máquina para limpiarla o lavarla.

## 1.4. PARADA Y APAGADO DEL ROBOT CORTACÉSPED DE FORMA SEGURA



### OBLIGACIÓN:

Apagar siempre el robot cortacésped de forma segura antes de cualquier operación de limpieza, transporte o mantenimiento.

- Pulsar el botón "STOP" (Fig. 1.A) para detener el robot cortacésped de forma segura y abrir la tapa de protección (Fig. 1.B).
- Pulsar el botón de apagado (Fig. 1.E) durante unos segundos y espere a que se apague el LED del mismo botón.
- Sólo después de que el LED se haya apagado (Fig. 1.E), desactivar la llave de seguridad (Fig. 1.D) para apagar el robot cortacésped de forma segura.
- Cerrar la tapa de protección (Fig. 1.B).
- El robot cortacésped se detiene o se apaga de forma segura.

## 2. INSTALACIÓN



### ATENCIÓN:

No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.

NOTA: Para más aclaraciones sobre la instalación del producto, contactar con un distribuidor STIGA.

### COMPONENTES PARA LA INSTALACIÓN (Fig. 3)

(A) Base de carga, (B) Alimentador de la base de carga, (C) Estación de referencia de satélite, (D) Tornillos de fijación de la base de carga, (E) Abrazadera para la instalación independiente de la estación de referencia de satélite, (F) Alimentador para la instalación independiente de la estación de referencia de satélite (opcional), (G) Cables de extensión de 5 m o 15 m, (H) Dispositivo móvil (no incluido).

### 2.1. COMPROBACIÓN DE LOS REQUISITOS PARA LA INSTALACIÓN

#### 2.1.1. COMPROBACIÓN DEL JARDÍN:

- Compruebe el estado del jardín para ver los confines virtuales, los obstáculos y las zonas que hay que excluir.
- Nivelar el suelo para que no se formen charcos a causa de la lluvia.

#### 2.1.2. CONTROLES PARA LA INSTALACIÓN DE LA BASE DE CARGA, LA FUENTE DE ALIMENTACIÓN Y LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATÉLITE:



#### PELIGRO ELÉCTRICO:

Se debe proporcionar una toma de corriente que cumpla con las leyes pertinentes del país.



#### PELIGRO ELÉCTRICO:

El circuito alimentado debe estar protegido por un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.



#### PELIGRO ELÉCTRICO:

No conecte la fuente de alimentación a una toma de corriente si el enchufe o el cable están dañados.

No conecte ni toque un cable dañado antes de desconectarlo de la fuente de alimentación. Un cable deteriorado puede crear contacto con las partes bajo tensión.

1. Proporcionar una zona nivelada en el borde del césped para colocar la base de carga. La base de carga debe instalarse en un lugar al que pueda llegar la señal del satélite, preferiblemente en una zona del jardín en la que el cielo sea totalmente visible.
2. En el área frente a la base de carga debe haber una franja libre de obstáculos de al menos 2 m de ancho y 3 m de largo.
3. Si el cielo no es totalmente visible desde el punto de instalación de la base de carga, la estación de referencia por satélite debe instalarse en otra zona.

NOTA: Se considera que el cielo es totalmente visible cuando está despejado en un ángulo de al menos 120 grados en todas las direcciones.



### ATENCIÓN:

El cable de alimentación, la fuente de alimentación, el alargador y cualquier otro cable eléctrico que no pertenezca al producto deben permanecer fuera de la zona de corte para mantenerlos alejados de las piezas móviles peligrosas y para evitar que los cables se dañen y puedan entrar en contacto con piezas con tensión.

4. Preparar la zona de instalación del alimentador de manera que no pueda quedar sumergida en el agua bajo ninguna condición meteorológica. Instalar preferiblemente en un compartimento cerrado y protegido de los agentes atmosféricos, en una posición que no pueda ser alcanzada fácilmente por personas no autorizadas.

### 2.1.3. CONTROLES PARA LA DEFINICIÓN DE LOS CONFINES VIRTUALES:

1. Comprobar que la pendiente máxima de la zona de trabajo sea inferior o igual al 45 % o al 50 % y según el modelo (Ver Párr. 7 DATOS TÉCNICOS). Para la definición de los confines virtuales respetar las reglas indicadas en la Fig. 4.



### ATENCIÓN:

El robot puede cortar superficies con pendiente máxima del 45 % o 50 % según el modelo.

Si no se siguen las instrucciones, el robot puede resbalar y salir de la zona de trabajo



### ATENCIÓN:

Las zonas que presenten pendientes superiores a aquellas admisibles no pueden ser cortadas. Coloque el confin virtual antes de la pendiente, excluyendo esa zona de césped del corte.

2. Comprobar toda la zona de trabajo: identificar los obstáculos y las zonas que deben excluirse de la zona de trabajo que deberán programarse como zonas que evitar.

### 2.2. CRITERIOS PARA DELIMITAR LAS ZONAS DE TRABAJO Y LAS RUTAS DE DESPLAZAMIENTO

1. Si hay una acera o calzada al mismo nivel que el césped, el confin virtual puede coincidir ser el borde de la acera (Fig. 5.A).
2. Cuando haya una piscina, un estanque o una excavación, el confin virtual debe planificarse a una distancia mínima de 1 metro. Si la piscina, el estanque o la excavación están situados al final de una pendiente, el límite virtual debe programarse a una distancia de al menos 1,5 metros (Fig. 5.B).
3. En el caso de los árboles con raíces salientes, el límite virtual debe programarse de manera que el robot cortacésped no pase por superficies desconectadas (Fig. 5.C).
4. El límite virtual debe programarse de manera que el robot cortacésped mantenga una distancia de al menos 30 cm de las zonas con grava o piedra triturada (Fig. 5.D).
5. En caso de zonas en pendiente, respetar lo indicado en el párr. 2.1.3.
6. En el caso de elementos estructurales continuos (tapias, cercas, setos, etc.) con una altura superior a 50 cm, el

límite virtual deberá programarse como mínimo a 40 cm de distancia de ellos (Fig. 5.E).

- En todos los demás casos, el límite virtual debe respetar una distancia mínima de 30 cm entre el robot cortacésped y el obstáculo (Fig. 5.F).
- Cuando los obstáculos estén separados por menos de 150 cm, márkuelos como un solo obstáculo según las distancias indicadas anteriormente (Fig. 5.G).



#### ADVERTENCIA:

**La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una valla que no se pueda cruzar.**

### 2.2.1. PASOS ESTRECHOS

- En caso de pasos estrechos, la distancia entre dos confines virtuales debe ser  $Z \geq 2$  m (Fig. 6.A).
- En el caso de un paso en el que la distancia entre los límites virtuales fuera  $< 2$  m, la parte de la zona situada más allá del paso estrecho (Fig. 6.A) no puede ser alcanzado por el robot cortacésped automáticamente. En este caso, deben programarse dos zonas de corte virtuales separadas (Fig. 6.B) y unir las con una ruta de transferencia virtual (Fig. 6.C). Consulte el Manual Completo.

### 2.2.2. RUTAS DE DESPLAZAMIENTO

Las zonas ajardinadas entre las que haya zonas que no se van a cortar deben estar conectadas por rutas de desplazamiento. Las rutas de desplazamiento deben respetar el límite máximo de pendiente del 20%.

- Identificar la ruta de desplazamiento más suave entre los posibles pasajes, que permita la mayor distancia de cualquier obstáculo y que no atraviese zonas normalmente utilizadas para el estacionamiento, el tránsito de vehículos o los flujos de personas.
- La ruta de desplazamiento incluye una zona de maniobra que se extiende 1 m a la derecha y 1 m a la izquierda de la ruta registrada (Fig. 7.A). Deben respetarse las siguientes distancias mínimas entre la zona de maniobras y los distintos elementos del jardín: 30 cm de los obstáculos delimitados por perímetros virtuales o zonas de no corte (Fig. 7.B), a 30 cm de obstáculos fijos no delimitados o de elementos estructurales continuos (Fig. 7.C), a 1 m de la vía pública (Fig. 7.D), a 1 m de las piscinas (Fig. 7.E), a 1 m de rutas peatonales (Fig. 7.F), a 1 m de acantilados o pendientes pronunciadas (Fig. 7.G).
- En el caso de pasos estrechos en los que no puedan respetarse las distancias anteriores, el paso deberá delimitarse con barreras no transitables, si no existieran ya.

NOTA: Las rutas de desplazamiento registradas dentro de pasos estrechos pueden tener una recepción de señal de satélite inadecuada, lo que afecta a la precisión de funcionamiento del robot cortacésped.

## 2.3. INSTALACIÓN DE LOS COMPONENTES



#### PELIGRO ELÉCTRICO:

**Utilizar únicamente el cargador de batería y el alimentador suministrados por el Fabricante. El uso inadecuado puede provocar una descarga eléctrica y/o un sobrecalentamiento.**



#### ADVERTENCIA:

**Peligro de corte de manos. Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.**



#### ADVERTENCIA:

**Peligro de polvo en los ojos. Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.**



#### PELIGRO ELÉCTRICO:

**Conectar la alimentación eléctrica una vez completadas todas las operaciones de instalación. Si fuera necesario, desconectar la alimentación eléctrica general durante la instalación.**

### 2.3.1. INSTALACIÓN DE LA BASE DE CARGA

La base de carga puede instalarse en el borde de la zona de trabajo o en una zona conectada a ella a través de una ruta de desplazamiento.

- Comprobar los requisitos para la instalación como se indica en el Párr. 2.1.2.
- Si fuera necesario, preparar el suelo para que la superficie de la base de carga (Fig. 8.L) esté al mismo nivel que el césped, el suelo debe ser perfectamente plano y compacto para evitar la deformación de la superficie de la base de carga.
- Fijar la base de carga (Fig. 8.L) al suelo con los tornillos de fijación (Fig. 8.M).
- Compruebe que la estación de referencia del satélite (Fig. 8.A) se conecta a la base de carga a través de su conector.
- Conectar la fuente de alimentación a la base de carga y atornillar el conector.
- Conectar el enchufe del alimentador en la toma eléctrica.
- Comprobar que cuando el robot cortacésped no esté en la base de carga, el indicador luminoso de la base de carga (Fig. 8.N) esté encendido (ver Párr. 3.3)

### 2.3.2. INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE REFERENCIA POR SATELITE

La estación de referencia del satélite (Fig. 8.A) requiere una visibilidad total del cielo. Se suministra con la base de carga y se instala bajo la cubierta protectora (Fig. 8.C).

En caso de que la base de carga (Fig. 8.L) no está colocada en una zona en la que el cielo es totalmente visible, es necesario retirar la estación de referencia del satélite (Fig. 8.A) de la base del cargador e instalarlo en una zona donde el cielo sea totalmente visible. Se considera que el cielo es totalmente visible cuando está despejado en un ángulo de al menos 120 grados en todas las direcciones.

Consulte el manual completo para la instalación por separado de la estación de referencia por satélite.



#### ADVERTENCIA:

**Por razones de seguridad, la estación de referencia del satélite no debe moverse nunca después de haber programado los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar. El robot cortacésped puede salir de la zona de trabajo programada. Si se traslada la estación de referencia, es necesario reprogramar.**

### 2.3.3. RECARGA ROBOT CORTACÉSPED DESPUÉS DE LA INSTALACIÓN

Antes de utilizar el producto por primera vez, recargue las pilas durante al menos 2 horas.

### 2.4. PROGRAMACIÓN DE CONFINES VIRTUALES, RUTAS DE DESPLAZAMIENTO Y ZONAS QUE EVITAR

La programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar se realiza mediante los respectivos asistentes de la APP "STIGA.GO". El procedimiento requiere que usted guíe el robot cortacésped manualmente caminando a su lado según los criterios generales indicados en la Párr. 2.2.



#### ADVERTENCIA:

**La zona de funcionamiento o los recorridos utilizados por la máquina para su traslado deberán establecerse de forma que no incluyan espacios públicos, zonas normalmente utilizadas para el estacionamiento, el tránsito de vehículos o para el tráfico de personas, a fin de evitar daños a las personas, a los bienes o accidentes a los vehículos.**



#### ADVERTENCIA:

**Por su propia seguridad y para evitar daños a personas, animales o bienes, el operador debe conocer primero la zona por la que se guíe manualmente el robot cortacésped. Cuando conduzca el robot, camine con cuidado para evitar caídas.**



#### ADVERTENCIA:

**La zona de trabajo y, en general, las zonas por las que puede navegar el robot cortacésped deben estar delimitadas por una valla que no se pueda cruzar. Adecuar el cercado o supervisar el robot cortacésped durante su funcionamiento.**

## 3. FUNCIONAMIENTO

### 3.1. FUNCIONAMIENTO MANUAL DEL ROBOT CORTACÉSPED

El robot cortacésped puede utilizarse sin programar las horas de trabajo. En esta modalidad, el robot cortacésped realiza un ciclo de trabajo, vuelve a la base de carga y permanece allí hasta el siguiente arranque manual.

Para utilizar la máquina en este modo es necesario, sin embargo, llevar a cabo la programación de los confines virtuales, las rutas de desplazamiento y las zonas que evitar (ver Párr. 2.4).

1. Colocar el robot cortacésped dentro sobre la base de carga o, en cualquier caso, dentro del perímetro de la instalación.
2. Pulsar el botón "STOP" (Fig. 1.A) para abrirla tapa (Fig. 1.B) y acceder a la consola de mando (Fig. 1.C).
3. Pulsar el botón "ON/OFF" (Fig. 1.E) durante 5 segundos para encender el robot cortacésped.
4. Pulsar el botón de «SELECCIÓN MODALIDAD» (Fig. 1.F), hasta el parpadeo del icono "CICLO DE TRABAJO ÚNICO" (Fig. 1.L).
5. Pulsar el pulsador "CONFIRMACIÓN" (Fig. 1.G). El icono (Fig. 1.L) se ilumina con luz fija para confirmar la operación.

6. Cerrar la tapa (Fig. 1.B). El robot cortacésped comenzará a trabajar.

NOTA: esta modalidad puede no garantizar una cobertura adecuada del jardín, tanto en términos de tiempo necesario como de uniformidad del resultado del corte, especialmente si el jardín tiene una forma irregular. Para lograr la máxima eficiencia del robot cortacésped se recomienda realizar la programación de los horarios de trabajo.

### 3.2. DESCRIPCIÓN DE LOS CONTROLES DEL ROBOT CORTACÉSPED

Lista de controles, indicadores y su función:

- Botón "STOP" (Fig. 1.A): sirve para la parada de seguridad del robot cortacésped.
- "LAVE DE SEGURIDAD" (Fig. 1.D): sirve para apagar el robot cortacésped de forma segura.
- Botón "ON/OFF" (Fig. 1.E): sirve para encender y apagar el robot cortacésped y para el restablecimiento de las alarmas.
- Pulsador «SELECCIÓN MODALIDAD» (Fig. 1.F): se utiliza para seleccionar el modo de funcionamiento del robot cortacésped y para forzar el retorno a la base de carga.
- Pulsador "CONFIRMACIÓN" (Fig. 1.G): confirma el modo de funcionamiento programado.
- Icono luminoso "PROGRAMA PREVISTO" (Fig. 1.I): sirve para visualizar el ajuste del programa previsto.
- Icono "CICLO DE TRABAJO ÚNICO" (Fig. 1.L): sirve para visualizar el ajuste del ciclo de trabajo único.
- Icono luminoso "VUELTA A LA BASE" (Fig. 1.H): sirve para visualizar la programación de la vuelta forzada a la base de recarga del robot cortacésped.
- Pulsador "BLUETOOTH" (Fig. 1.M): se utiliza solo por el centro de asistencia para actividades de diagnóstico.
- Icono luminoso "ALARMA" (Fig. 1.N): sirve para visualizar estados de alarma.
- Icono luminoso "BATERÍA" (Fig. 1.O): sirve para visualizar la carga de la batería.

NOTA: Para una descripción más detallada de los mandos indicados anteriormente, consultar el Manual Completo.

### 3.3. FUNCIONAMIENTO DE LA BASE DE CARGA

La base de carga está provista de un indicador luminoso (Fig. 8.N) que se ilumina como se indica a continuación:

- Piloto apagado: la base de carga no está alimentada o el robot está en la base.
- Piloto con luz fija: el robot cortacésped no está conectado a la base de carga y la señal de la antena se transmite correctamente.
- Piloto intermitente: la base de carga no está configurada correctamente o hay un fallo en la base de carga. Consulte el Manual Completo.

### 3.4. CARGA DE LA BATERÍA

El procedimiento de "CARGA DE LA BATERÍA" permite cargar el robot cortacésped manualmente.

1. Colocar el robot cortacésped en la base de carga (Fig. 9.R).
2. Deslizar el robot cortacésped sobre la base de carga hasta que el conector de carga (Fig. 9.S).

- Pulsar el botón "STOP" (Fig. 9.A) para abrir la tapa (Fig. 9.B) y acceder a la consola de mando (Fig. 9.C).
- Encender el robot cortacésped con el botón "ON/OFF" (Fig. 9.E).
- El icono luminoso "BATERÍA" (Fig. 9.O) parpadea en azul, el robot cortacésped se está cargando.
- Cerrar la tapa (Fig. 9.B).
- Dejar el robot cortacésped cargando como mínimo durante el tiempo indicado en el Párr. 2.3.3.

NOTA: La carga de la batería antes del almacenamiento invernal debe realizarse según lo indicado en el Párr. 4.3.

### 3.5. REGULACIÓN DE ALTURA DE CORTE

Para ajustar la altura de corte siga el procedimiento guiado en APP.



**ADVERTENCIA:**  
No toque el dispositivo de corte cuando ajuste la altura de corte.

NOTA: La longitud de la parte de la hierba cortada por el robot cortacésped no debe superar los 10 mm.

## 4. MANTENIMIENTO



**ADVERTENCIA:**  
Utilizar únicamente recambios originales.



**ADVERTENCIA:**  
No modificar, manipular, eludir ni eliminar los dispositivos de seguridad instalados.



**ADVERTENCIA:**  
Peligro de corte de manos.  
Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.



**ADVERTENCIA:**  
Peligro de polvo en los ojos.  
Usar gafas de protección para evitar peligro de polvo en los ojos.



**ATENCIÓN:**  
El uso excesivo de agua puede causar infiltraciones dañando los componentes eléctricos.



**PROHIBICIÓN:**  
No utilizar chorros de agua a presión.



**PROHIBICIÓN:**  
Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot cortacésped, ni parcial ni totalmente, en agua.



**PROHIBICIÓN:**  
No lavar las partes internas del robot para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos.



**PROHIBICIÓN:**  
No utilizar disolventes ni gasolina para no dañar las superficies barnizadas ni los componentes de plástico.

## 4.1. MANTENIMIENTO PROGRAMADO

Para un mejor funcionamiento y una mayor vida útil, asegurarse de limpiar el producto regularmente y sustituir las piezas desgastadas.

Realizar las operaciones con la frecuencia indicada en la tabla.

FRECUENCIA	COMPONENTE	TIPO DE INTERVENCIÓN
Semanal	Cuchilla	Limpiar y controlar la eficiencia de la cuchilla (Ver Párr. 4.2)  Si la cuchilla está doblada a causa de un choque o si está desgastada, sustituirla. (Ver Párr. 4.2)
	Contactos de carga	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones. (Ver Manual Completo)
Mensual	Robot cortacésped	Efectuar la limpieza. (Ver Manual Completo)
	Base de carga y cables de alimentación	Controlar desgaste o deterioro y si es necesario cambiarlos. (Ver Manual Completo)
Al final de la temporada de corte o cada seis meses si no se utiliza el robot cortacésped	Batería	Realizar la carga de la batería previa al almacenamiento. (Ver Párr. 4.3)
Annual o al final de la temporada de corte	Robot cortacésped	Realizar la revisión en un centro de asistencia autorizado. (Ver Párr. 4.1)

Es necesario realizar una revisión de mantenimiento anual en un centro de asistencia autorizado para mantener el robot cortacésped en buenas condiciones de funcionamiento.

NOTA: las averías debidas a la falta de revisión anual no serán cubiertas por la garantía.

## 4.2. SUSTITUCIÓN DE LAS CUCHILLAS DE CORTE

- Pulsar el botón "STOP" (Fig. 1.A) para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección (Fig. 1.B).
- Desactivar la llave de seguridad (Fig. 1.C).
- Poner el robot cortacésped boca abajo con cuidado de no dañar la cubierta flotante.
- Desatornillar los tornillos de fijación (Fig. 10.E).
- Sustituir las cuchillas de corte (Fig. 10.D) y los tornillos de fijación (Fig. 10.E).
- Apretar los tornillos de fijación (Fig. 10.E).

## 4.3. MANTENIMIENTO DE LA BATERÍA EN INVIERNO Y ALMACENAMIENTO

- Cargar la batería según el procedimiento guiado de la aplicación, accesible desde la página "Configuración".
- Limpiar el robot cortacésped (Ver Manual Completo)
- Guarde el robot cortacésped en un lugar seco y protegido de heladas, asegurándose de que está apagado.

NOTA: Para obtener información más detallada sobre el procedimiento de carga en invierno, consultar el Manual Completo.

NOTA: Para que la garantía de la batería sea válida es necesario registrar la carga mediante el procedimiento en la aplicación.

#### 4.4. SUSTITUCIÓN DE LA BATERÍA

La sustitución de la batería es responsabilidad exclusiva del PERSONAL DE ASISTENCIA TÉCNICA DE STIGA.

Si hubiera que sustituir la batería, es necesario ponerse en contacto con un centro de asistencia o con su distribuidor.

### 5. TRANSPORTE, ALMACENAMIENTO Y ELIMINACIÓN

#### 5.1. TRANSPORTE

NOTA: Se sugiere utilizar el embalaje original para el transporte de largas distancias.

1. Pulsar el botón "STOP" (Fig. 11.A) para detener el robot cortacésped y abrir la tapa de protección (Fig. 11.B).
2. Desactivar la llave de seguridad (Fig. 11.C).
3. Limpiar el robot cortacésped (Ver Manual Completo)
4. Levantar el robot cortacésped por el asa (Fig. 11.D) y transportarlo teniendo cuidado de mantener la cuchilla de corte alejada del cuerpo.

#### 5.2. ALMACENAMIENTO

El robot cortacésped debe guardarse en posición horizontal, en un lugar seco y protegido del hielo después de haber sido limpiado y haber recibido la carga invernal de la batería (Ver Cap. 4). Durante largos periodos de inactividad, desconecte la base de carga y la estación de referencia satélite de la red eléctrica.

#### 5.3. ELIMINACIÓN



**ADVERTENCIA:**

**Para retirar la batería del robot cortacésped, contactar con un centro de asistencia autorizado.**

1. Desechar el envase del producto de forma sostenible en los contenedores de recogida designados o en los centros de recogida autorizados.
2. Eliminar el robot cortacésped de acuerdo con los requisitos de la normativa local.
3. Ponerse en contacto con las instalaciones de reciclaje y eliminación adecuadas, ya que el robot cortacésped es un residuo clasificado como RAEE (Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos).
4. Desechar las baterías viejas o gastadas de forma sostenible en los contenedores de recogida específicos o en los centros de recogida autorizados.

### 6. SOLUCIÓN DE PROBLEMAS



**ADVERTENCIA:**

**Detener el robot cortacésped y ponerlo en condiciones seguras (Ver Párr. 1.4).**

A continuación se enumeran las posibles anomalías que podían producirse durante el funcionamiento.

PROBLEMA	CAUSAS	SOLUCIONES
Vibraciones anómalas. El robot cortacésped hace ruido.	Disco o cuchillas de corte dañados	Sustituir los componentes dañados (Ver Párr. 4.2).
	Dispositivo de corte bloqueado por residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.).	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 1.4). Desbloquear la cuchilla de corte.
	El arranque del robot cortacésped se produce en presencia de obstáculos no previstos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.).	Apagar el robot cortacésped de forma segura (Ver Párr. 1.4). Retirar los obstáculos y volver a poner en marcha el robot cortacésped.
	Motor eléctrico averiado.	Sustituir el motor, contactar con un centro de asistencia.
El robot cortacésped no se coloca correctamente dentro de la estación de recarga.	Césped demasiado alto.	Aumentar la altura de corte (Ver Párr. 3.5).
	Problemas con la antena de la base de carga.	Efectuar un corte preliminar del área con una cortadora de césped normal.
	Hundimiento del terreno cerca de la base de carga.	Restablecer la correcta posición de la base de carga. (Ver Párr. 2.3.1).
El piloto de la base de carga no se enciende cuando el robot está fuera de la base de carga.	La base de carga no se ha calibrado correctamente o existen interferencias electromagnéticas en las proximidades de la base.	Tras haber eliminado la fuente de las interferencias, calibrar la base de carga mediante la aplicación. Consulte el Manual Completo.
	No hay tensión de alimentación o hay un fallo en la base de carga.	Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.
El piloto de la base de carga parpadea.	Hay un fallo en la base de carga. Consulte el Manual Completo.	Verificar la correcta conexión a la toma de corriente del alimentador. Comprobar la integridad del cable de conexión del alimentador.
	La base de carga no está configurada correctamente.	Desconecte la base de carga y vuelva a encenderla después de unos minutos. Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia.
El icono Warning (advertencia) se enciende en el teclado	Indica un estado de anomalía/fallo.	Configurar la base de carga mediante la aplicación. Consulte el Manual Completo.
El robot cortacésped se detiene temporalmente en la zona de trabajo	Señal GPS débil	Consultar la aplicación para obtener más información o consultar el Manual Completo
		Si el problema persiste, contactar con un centro de asistencia

## 7. DATOS TÉCNICOS

DATOS TÉCNICOS	TIPO: SRSA01 (véase la etiqueta del producto)	TIPO: SRBA01 (véase la etiqueta del producto)
Dimensiones (anch. x alt. x prof.)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Peso del robot cortacésped	Depende del modelo: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Depende del modelo: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Altura de corte (Mín-Máx)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Diámetro cuchilla	180 [mm]	260 [mm]
Velocidad de corte	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Velocidad de movimiento	22 [m/min]	Depende del modelo: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Pendiente máxima	45%.	50%.
Pendiente máxima a lo largo del perímetro	20%.	
Tipología del sistema de corte	4 cuchillas de corte pivotantes	6 cuchillas de corte pivotantes
Código del dispositivo de corte	322104105/0	
Nivel de potencia sonora detectada	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Incertidumbre de las emisiones de ruido, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Nivel de potencia sonora garantizada	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Nivel sonoro en el oído del operador	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Clasificación IP robot cortacésped	IPX5	
Clasificación IP estación de carga	IPX1	
Clasificación IP alimentador	IP67	
Temperatura ambiente de funcionamiento del robot cortacésped [°C].	0 ÷ 50	
Temperatura ambiente de funcionamiento de la estación de carga [°C].	-10 ÷ 50	
Temperatura ambiente de funcionamiento del alimentador [°C].	-10 ÷ 50	
Capacidad de trabajo	Depende del modelo (*)	Depende del modelo (*)
Alimentación	Entrada: 100-240 Vca, 1,2 A; Salida: 30 Vcc, 2 A	Depende del modelo: Entrada: 100-240 Vca, 1,2 A; Salida: 30 Vcc, 2 A; Entrada: 200-240 Vca, 0,8 A; Salida: 30 Vcc, 4A (*)
Modelo batería	Depende del modelo: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Depende del modelo: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Tiempo de recarga	Depende del modelo: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Depende del modelo: 150 [min]; 180 [min] (*)
Conectividad	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Tecnología de navegación	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Para más detalles sobre el modelo específico, consulte el manual completo disponible en línea (véase el código QR en la primera página de este manual).



O Manual de instruções completo está disponível:

- ▷ no sítio web [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ no App STIGA.GO, disponível em App Store e Google Play
- ▷ digitalizando o QR code



NOTA: as instruções deste manual são válidas para todos os modelos de robot corta-relva autónomo. As figuras, se não especificadas, referem-se à plataforma SRSA01.

NOTA: Este manual contém instruções básicas, principalmente relacionadas com a segurança. Para uma instalação correcta, o manual de instruções completo (ver acima) deve ser lido e seguido cuidadosamente.

## 1. SEGURANÇA

### OBRIGAÇÃO:

Leia atentamente antes do uso e conserve para futuras consultas.

### 1.1. PRÁTICAS OPERATIVAS SEGURAS

#### Formação

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

#### Preparação

- a. Certifique-se de que o sistema automático de delimitação perimetral esteja programado corretamente, de acordo com as indicações.
- b. Inspeccione frequentemente a área na qual a máquina é utilizada e remova pedras bastões cabos e qualquer outro objeto estranho que possa atrapalhar o funcionamento.
- c. Efetue frequentemente uma inspeção visual das lâminas, dos parafusos das lâminas e do grupo de corte para

verificar se não estão desgastados ou danificados. Substitua as lâminas e os parafusos desgastados ou danificados em pares para manter o equilíbrio da máquina.

- d. As placas de aviso devem ser colocadas em torno da área de trabalho da máquina, se utilizadas em áreas públicas ou abertas ao público. Os sinais devem conter o seguinte texto: "Atenção! Corta-relva automático! Mantenha-se afastado da máquina! Vigie as crianças!"

### 1.1.1. FUNCIONAMENTO

#### Informações gerais

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

#### Manutenção e conservação

- a. Apertar bem todas as porcas e os parafusos, para o funcionamento seguro da máquina.
- b. Verificar frequentemente o desgaste e a deterioração do robot corta-relva.

- c. Por motivos de segurança, é necessário substituir as partes desgastadas ou danificadas.
- d. Certificar-se de que as lâminas sejam substituídas apenas por peças sobressalentes apropriadas.
- e. Certificar-se de que as baterias sejam recarregadas usando o carregador de baterias correto recomendado pelo fabricante. Um uso não correto pode provocar um choque elétrico, o aquecimento excessivo ou o vazamento de líquido corrosivo da bateria.
- f. Em caso de vazamento de eletrólito, lave com água/agente neutralizante e contate um médico em caso de contato com os olhos, etc.
- g. A manutenção da máquina deve ser efetuada em conformidade com as instruções do fabricante.

## 1.2. DESCRIÇÃO DO PRODUTO

O robot corta-relva (Fig. 2.A) foi projetado e fabricado para cortar automaticamente a relva de jardins em qualquer hora do dia e da noite.

Em função das várias características da superfície a ser cortada, o robot corta-relva pode ser programado de forma a trabalhar em mais zonas delimitadas por um limite virtual e conectadas por percursos de transferência virtuais.

Na fase de trabalho, o robot corta-relva efetua o corte da relva da área delimitada pelo limite virtual (Fig. 2.B). Quando o robot corta-relva estiver perto do limite virtual (Fig. 2.B) ou encontra um obstáculo (Fig. 2.C) altera a trajetória de acordo com a estratégia de navegação escolhida.

O robot corta-relva efetua o corte automático e completo do relvado delimitado.

O produto funciona via sinal de satélite e requer a instalação de uma base de carregamento (Fig. 2.F, 2.G) com uma estação de referência de satélite integrada (Fig. 3.C), que também pode ser instalada separadamente. O robot corta-relva e a estação de satélite de referência comunicam entre si através de módulos 3G/4G equipados com cartões SIM. A tecnologia de funcionamento do robot corta-relva é baseada na comunicação de dados entre a STIGA Cloud e o próprio robot. A taxa de subscrição é obrigatória para o funcionamento do robot corta-relva e depende da quantidade de dados necessários. Um dispositivo móvel (smartphone) também é necessário para o uso do produto.

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

NOTA: A taxa de subscrição é obrigatória para o funcionamento do robot corta-relva e depende da quantidade de dados necessários.

## 1.3. SÍMBOLOS E PLACAS



### ATENÇÃO:

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



### ATENÇÃO:

Perigo de arremessos de objetos contra o corpo.



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



### ATENÇÃO:

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



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



### ATENÇÃO:

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



Não suba na máquina.



### PROIBIÇÃO:

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

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



### PROIBIÇÃO:

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

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



### OBRIGAÇÃO:

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

1. Prima o botão "STOP" (Fig. 1.A) para parar o robot corta-relva em condições de segurança e abrir a cobertura de proteção (Fig. 1.B).
2. Pressione o botão de desligamento (Fig. 1.E) durante alguns segundos e aguarde que o LED do mesmo botão apague-se.
3. Só depois de o LED ter-se apagado (Fig. 1.E), remova a chave de segurança (Fig. 1.D) para desligar o robot corta-relva em condições de segurança.
4. Feche a cobertura de proteção (Fig. 1.B).
5. O robot corta-relva é parado ou desligado em condições de segurança.

## 2. INSTALAÇÃO



### ATENÇÃO:

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

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

## COMPONENTES PARA A INSTALAÇÃO (FIG. 3)

(A) Base de carregamento, (B) Alimentador da base de carregamento, (C) Estação de referência do satélite, (D) Parafusos de fixação da base de carregamento, (E) Suporte para instalação separada da estação de referência do satélite, (F) Alimentador para instalação separada da estação de referência do satélite (opcional), (G) Cabo de extensão de 5m ou 15m, (H) Dispositivo móvel (não incluído).

## 2.1. VERIFICAÇÃO DOS REQUISITOS PARA A INSTALAÇÃO

### 2.1.1. VERIFICAÇÃO DO JARDIM:

- Verifique o estado do jardim para a deteção de limites virtuais, obstáculos e áreas a serem excluídas.
- Nivele o terreno para que não se formem poças após a chuva.

### 2.1.2. VERIFICAÇÕES PARA A INSTALAÇÃO DA BASE DE RECARGA, DO ALIMENTADOR E DA ESTAÇÃO DE REFERÊNCIA DO SATÉLITE:



#### PERIGO ELÉTRICO:

É necessário preparar uma tomada que esteja em conformidade com as leis em vigor no país.



#### PERIGO ELÉTRICO:

O circuito fornecido deve ser protegido por um interruptor diferencial (RCD) com uma corrente de ativação não superior a 30 mA.



#### PERIGO ELÉTRICO:

Não ligue o alimentador a uma tomada elétrica se a ficha ou o cabo estiverem danificados. Não ligue ou toque num cabo danificado antes de este ser desligado da alimentação. Um cabo danificado ou pode provocar o contato com partes sob tensão.

1. Prepare uma zona plana na borda do relvado para o posicionamento da base de carregamento. A base de carregamento deve ser instalada num local que possa ser alcançado pelo sinal de satélite, de preferência numa zona do jardim onde o céu seja totalmente visível.
2. Na área em frente à base de carregamento deve haver uma faixa de no mínimo 2 m de largura e no mínimo 3 m de comprimento sem obstáculos.
3. No caso de o céu não ser completamente visível a partir do ponto de instalação da base de carregamento, a estação de referência do satélite deve ser instalada em outra área

NOTA: O céu deve ser considerado totalmente visível quando livre para um ângulo de pelo menos 120 graus em todas as direções.



#### ATENÇÃO:

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

4. Prepare a zona de instalação do alimentador de maneira que em nenhuma condição atmosférica se encontre em condições de imersão em água. Instale de preferência num compartimento fechado e protegido de agentes atmosféricos, numa posição que não possa ser facilmente alcançado por pessoas não autorizadas.

### 2.1.3. VERIFICAÇÕES PARA A DEFINIÇÃO DOS LIMITES VIRTUAIS:

1. Verifique se o declive máximo da área de trabalho seja inferior ou igual a 45% ou 50%, dependendo do modelo (Veja Par. 7 DADOS TÉCNICOS). Para a definição dos limites virtuais, respeite as regras apresentadas na Fig. 4.



#### ATENÇÃO:

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

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



#### ATENÇÃO:

As zonas que apresentam declives superiores aos admitidos não podem ser raspadas. Posicione o limite virtual antes do declive excluindo do corte aquela zona de relvado.

2. Verifique toda a superfície de trabalho: avalie os obstáculos e as zonas a serem excluídas da área de trabalho que deverão ser programadas como zonas a evitar.

## 2.2. CRITÉRIOS PARA A DELIMITAÇÃO DAS ÁREAS DE TRABALHO E ROTAS DE TRANSFERÊNCIA

1. Na presença de um pavimento ou calçada no mesmo nível do relvado, o limite virtual pode coincidir com a borda do pavimento (Fig. 5.A).
2. Na presença de piscinas, lagos ou escavações, o limite virtual deve ser programado a uma distância de pelo menos 1 metro. Se a piscina, lago ou escavação estiver posicionada no final de um declive, o limite virtual deve ser programado a uma distância de pelo menos 1,5 metros (Fig. 5.B).
3. No caso de árvores com raízes salientes, o limite virtual deve ser programado de modo a evitar a passagem do robot corta-relvas nas superfícies desconectadas (Fig. 5.C).
4. O limite virtual deve ser programado de modo que o robot corta-relva mantenha uma distância de pelo menos 30 cm de áreas com gravilha ou cascalho (Fig. 5.D).
5. No caso de áreas inclinadas, cumpra o que é relatado no par. 2.1.3.
6. No caso de elementos estruturais contínuos (paredes, cercas, sebes, etc.) com altura superior a 50 cm, o limite virtual deve ser programado a uma distância de pelo menos 40 cm deles (Fig. 5.E).
7. Em todos os outros casos, o limite virtual deve respeitar uma distância mínima de 30 cm entre o robot corta-relva e o obstáculo (Fig. 5.F).
8. No caso de delimitação de obstáculos com menos de 150 cm de distância, delimite-os como um único obstáculo respeitando as distâncias indicadas acima (Fig. 5.G).

**ADVERTÊNCIA:**

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

**2.2.1. PASSAGENS ESTREITAS**

1. No caso de passagens estreitas, a distância entre dois limites virtuais deve ser  $Z \geq 2$  m (Fig. 6.A).
2. No caso de uma passagem em que a distância entre os confins virtuais seria  $< 2$  m, a parte da área para além do estreitamento (Fig. 6.A) pode não ser alcançada pelo robot corta-relva automaticamente. Neste caso, devem ser programadas duas zonas de corte virtuais separadas (Fig. 6.B) e ligá-las com um percurso de transferência virtual (Fig. 6.C). Consulte o Manual Completo.

**2.2.2. PERCURSOS DE TRANSFERÊNCIA**

As zonas do jardim entre as quais encontram-se presentes áreas que não devem ser cortadas, devem ser conectadas através de percursos de transferência. Os percursos de transferência devem respeitar o limite máximo de inclinação de 20%.

1. Identifique entre os possíveis passos, o percurso de transferência mais fácil que permite manter a maior distância de quaisquer obstáculos e que não atravessa zonas usualmente utilizadas para estacionamento, trânsito de veículos ou afetadas por fluxos de pessoas.
2. O percurso de transferência inclui uma zona de manobra que se estende 1 m para a direita e 1 m para a esquerda do percurso registado (Fig. 7.A). Devem ser respeitadas as seguintes distâncias mínimas entre a zona de manobra e os diferentes elementos do jardim: 30 cm de obstáculos delimitados por perímetros virtuais ou zonas sem corte (Fig. 7.B), 30 cm de obstáculos fixos não delimitados ou de elementos estruturais contínuos (Fig. 7.C), 1 m de estradas públicas (Fig. 7.D), 1 m de piscinas (Fig. 7.E), 1 m de percursos pedonais (Fig. 7.F), 1 m de falésias ou encostas íngremes (Fig. 7.G).
3. No caso de passagens estreitas em que as distâncias acima referidas não possam ser respeitadas, a passagem deve ser delimitada com barreiras não transponíveis, se ainda não existirem.

NOTA: Os percursos de transferência registados em passagens estreitas podem ter uma receção de sinal de satélite inadequada, afetando a precisão de funcionamento do robot corta-relva.

**2.3. INSTALAÇÃO DOS COMPONENTES****PERIGO ELÉTRICO:**

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

**ADVERTÊNCIA:**

Perigo de corte das mãos.

Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.

**ADVERTÊNCIA:**

Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.

Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.

**PERIGO ELÉTRICO:**

Conectar alimentação elétrica somente ao término de todas as operações de instalação. Se necessário, durante a instalação, desative a alimentação elétrica.

**2.3.1. INSTALAÇÃO DA BASE DE RECARGA**

A base de carregamento pode ser instalada a bordo da área de trabalho ou numa área conectada a esta através de um percurso de transferência.

1. Verifique os requisitos para a instalação como indicado no Par. 2.1.2.
2. Se necessário, prepare o solo de modo que a superfície da base de carregamento (Fig. 8.L) esteja no mesmo nível do relvado, o terreno pode estar perfeitamente plana e compacto para evitar a formação da superfície da base de carregamento.
3. Fixe a base de recarga (Fig. 8.L) ao terreno com os parafusos de fixação (Fig. 8.M).
4. Verifique que a estação de referência de satélite (Fig. 8.A) está ligado à base de carregamento através do seu conector.
5. Ligue a fonte de alimentação à base de carregamento e aparafuse o conector.
6. Conecte a ficha do alimentador à tomada elétrica.
7. Verifique se quando o robot corta-relva não estiver na base de recarga, o indicador luminoso da base de recarga (Fig. 8.N) encontra-se acesa (veja o Par. 3.3).

**2.3.2. INSTALAÇÃO DA ESTAÇÃO DE REFERÊNCIA DE SATÉLITE**

A estação de referência de satélite (Fig. 8.A) requer total visibilidade do céu. É fornecida com a base de carregamento e é instalada sob a tampa de proteção (Fig. 8.C).

No caso em que a base de carregamento (Fig. 8.L) não seja colocada numa área onde o céu seja completamente visível, é necessário remover a estação de referência do satélite (Fig. 8.A) da base de carregamento e instalá-la numa área onde haja total visibilidade do céu. O céu deve ser considerado totalmente visível quando livre para um ângulo de pelo menos 120 graus em todas as direções.

Consulte o Manual completo para a instalação separada da estação de referência do satélite.

**ADVERTÊNCIA:**

Por razões de segurança, a estação de referência do satélite nunca deve ser movida após a programação dos limites virtuais, percursos de transferência e áreas a serem evitadas. O robot corta-relva pode sair da área de trabalho programada. Se a estação de referência for movida, é necessária a sua reprogramação.

**2.3.3. RECARGA ROBOT CORTA-RELVA APÓS A INSTALAÇÃO**

Antes de usar o produto pela primeira vez, recarregue as baterias por pelo menos 2 horas.

## 2.4. PROGRAMAÇÃO DE LIMITES VIRTUAIS, PERCURSOS DE TRANSFERÊNCIA E ZONAS A SEREM EVITADAS

A programação dos limites virtuais, percursos de transferência e das zonas a serem evitadas é efetuada através dos respetivos assistentes no APP "STIGA.GO". O procedimento requer que guie o robot corta-relva manualmente, caminhando ao lado dele de acordo com os critérios gerais dados no Par. 2.2.



### ADVERTÊNCIA:

**A área de operação ou os percursos utilizados pela máquina para a sua transferência devem ser definidas de modo a não incluir espaços públicos, áreas usualmente utilizadas para estacionamento, para trânsito de veículos ou afetadas por fluxos de pessoas para evitar danos a pessoas, bens ou acidentes a veículos.**



### ADVERTÊNCIA:

**Para a sua própria segurança e para evitar danos a pessoas, animais ou coisas, o operador deve primeiro conhecer a área em que o robot corta-relva é conduzido manualmente.**

**Ao conduzir o robot, caminhe com cuidado para evitar quedas.**



### ADVERTÊNCIA:

**A área de operação e, em geral, as áreas nas quais o robot corta-relva pode navegar devem ser delimitadas por uma cerca não passável. Torne idónea a cerca ou supervisorar o robot corta-relva durante o funcionamento.**

## 3. FUNCIONAMENTO

### 3.1. FUNCIONAMENTO MANUAL DO ROBOT CORTA-RELVA.

O robot corta-relva pode ser utilizado sem efetuar a programação dos horários de trabalho. Nesta modalidade, o robot corta-relva efetua um ciclo de trabalho, retorna para base de recarga e permanece ali até o sucessivo arranque manual. Para usar a máquina neste modo, ainda é necessário programar os limites virtuais, percursos de transferência e das zonas a serem evitadas (Veja par. 2.4)

1. Posicione o robot corta-relva na base de recarga ou dentro do perímetro da instalação.
2. Prima o botão "STOP" (Fig. 1.A) para abrir a tampa (Fig. 1.B) e acceda à consola de comando (Fig. 1.C).
3. Prima o botão "ON/ OFF" (Fig. 1.E) por 5 segundos para ligar o robot corta-relva.
4. Pressione o botão "SELEÇÃO MODO" (Fig. 1.F), até que o ícone pisque apenas uma vez "CICLO DE TRABALHO ÚNICO" (Fig. 1.L).
5. Pressione o botão "CONFIRMAR" (Fig. 1.G). O ícone (Fig. 1.L) acende-se com uma luz constante para confirmar a operação.
6. Feche a cobertura (Fig. 1.B). O robot corta-relva vai começar a trabalhar.

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

### 3.2. DESCRIÇÃO DOS COMANDOS PRESENTES NA ROBOT CORTA-RELVA

Lista dos comandos, indicadores e sua função:

- Tecla STOP (Fig. 1.A): serve para a paragem de segurança do robot corta-relva.
- "CHAVE DE SEGURANÇA" (Fig. 1.D): serve para o desligamento de segurança do robot corta-relva.
- Tecla "ON/OFF" (Fig. 1.E): é usado para ligar e desligar o robot corta-relva e para reiniciar os alarmes.
- Botão "SELEÇÃO MODO" (Fig. 1.F): serve para selecionar o modo de operação do robot corta-relva e para forçar o retorno à base de carregamento.
- Botão "CONFIRMAÇÃO" (Fig. 1.G): serve para confirmar o modo operativo configurado.
- Ícone luminoso "PROGRAMA AGENDADO" (Fig. 1.I): serve à visualização da configuração do programa agendado.
- Ícone luminoso "CICLO DE TRABALHO ÚNICO" (Fig. 1.L): serve à visualização da configuração do ciclo de trabalho único.
- Ícone luminoso "RETORNO À BASE" (Fig. 1.H): serve à visualização da configuração de retorno forçado à base de recarga do robot corta-relva.
- Botão "BLUETOOTH" (Fig. 1.M): é usado apenas pelo centro de assistência para atividades de diagnóstico.
- Ícone luminoso "ALARME" (Fig. 1.N): serve à visualização dos estados de alarme.
- Ícone luminoso "BATERIA" (Fig. 1.O): serve à visualização da carga da bateria.

NOTA: Para obter uma descrição mais detalhada dos comandos listados acima, consulte o manual completo.

### 3.3. FUNCIONAMENTO DA BASE DE RECARGA

A base de recarga está equipada com uma luz (Fig. 8.N) que se acende da seguinte forma:

- Indicador luminoso apagado: a base de recarga está desalimentada ou o robot está na base.
- Indicador com luz fixa: o robot corta-relva não está conectado à base de recarga e o sinal da antena é transmitido corretamente.
- Indicador intermitente: a base de carregamento não está configurada corretamente, ou está presente uma avaria na base de carregamento. Consulte o Manual Completo.

### 3.4. CARREGAMENTO DA BATERIA

O procedimento "CARREGAMENTO DA BATERIA" permite recarregar o robot corta-relva manualmente.

1. Posicione o robot corta-relva na base de recarga (Fig. 9.R).
2. Faça deslizar o robot corta-relva na base de recarga até o engate do conector de recarga (Fig. 9.S).
3. Prima o botão "STOP" (Fig. 9.A) para abrir a tampa (Fig. 9.B) e acceda à consola de comando (Fig. 9.C).

- Ligue o robot corta-relva através da tecla "ON/OFF" (Fig. 9.E).
- O ícone luminoso "BATERIA" (Fig. 9.O) intermitente com cor azul, o robot corta-relva está a carregar.
- Feche a cobertura (Fig. 9.B).
- Deixe o robot corta-relva a carregar pelo menos pelo tempo mínimo àquele indicado no Par. 2.3.3.

NOTA: A recarga da bateria antes do armazenamento e de inverno deve ser efetuada segundo as indicações contidas no Par. 4.3.

### 3.5. REGULAÇÃO DA ALTURA DE CORTE

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



**ADVERTÊNCIA:**  
Não toque no dispositivo de corte ao ajustar a altura de corte.

NOTA: O comprimento da parte de relva cortada pelo robot corta-relva não deve superar 10mm.

## 4. MANUTENÇÃO



**ADVERTÊNCIA:**  
Use apenas peças sobressalentes originais.



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



**ADVERTÊNCIA:**  
Perigo de corte das mãos.  
Use luvas de proteção para evitar perigos de corte nas mãos.



**ADVERTÊNCIA:**  
Perigo de entrada de pó entrem nos olhos.  
Use óculos de proteção para evitar perigos de entrada de pó nos olhos.



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



**PROIBIÇÃO:**  
Não utilize jatos de água em pressão.



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



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



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

## 4.1. MANUTENÇÃO PROGRAMADA

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

Efetue as intervenções na frequência indicada na tabela.

FREQUÊNCIA	COMPONENTE	TIPO DE INTERVENÇÃO
Semanalmente	Lâmina	Limpe e controle a eficiência da lâmina. (Veja Par. 4.2)  Se a lâmina estiver dobrada por causa de uma colisão ou desgastada, substitua-a. (Veja Par. 4.2)
	Contatos de recarga	Limpe e elimine as eventuais oxidações. (Veja o Manual Completo)
Mensal	Robot corta-relva	Efetue a limpeza. (Veja o Manual Completo)
	Base de recarga e cabos de alimentação	Controle o desgaste ou deterioramentos e, se necessário, substitua-os. (Veja o Manual Completo)
Ao término da estação de corte ou semestral se o robot corta-relva não for utilizado	Bateria	Efetue o carregamento pré-armazenamento da bateria. (Veja Par. 4.3)
Anual ou ao término da estação de corte	Robot corta-relva	Faça a revisão num centro de assistência autorizado. (Veja Par. 4.1)

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

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

## 4.2. SUBSTITUIÇÃO DAS LÂMINAS DE CORTE

- Prima o botão "STOP" (Fig. 1.A) para parar o robot corta-relva e abrir a cobertura de proteção (Fig. 1.B).
- Remova a chave de segurança (Fig. 1.C).
- Vire o robot corta-relva prestando atenção para não deixar danificar a cobertura flutuante.
- Desaperte os parafusos de fixação (Fig. 10.E).
- Substitua as lâminas de corte (Fig. 10.D) e os parafusos de fixação (Fig. 10.E).
- Aparafuse os parafusos de fixação (Fig. 10.E).

## 4.3. MANUTENÇÃO DE INVERNO DA BATERIA E ARMAZENAMENTO

- Carregue a bateria segundo procedimento guiado indicado no App, que pode ser acedido através da página "Configurações".
- Limpe o robot corta-relva (Veja manual completo)
- Conservar o robô corta-relva num local seco e protegido do gelo, e certificar-se de que esteja desligado.

NOTA: Para obter informações mais detalhadas sobre o procedimento de carregamento de inverno, consulte o Manual Completo.

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

#### 4.4. SUBSTITUIÇÃO DA BATERIA

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

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

## 5. TRANSPORTE, ARMAZENAMENTO E ELIMINAÇÃO

### 5.1. TRANSPORTE

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

1. Prima o botão "STOP" (Fig. 11.A) para parar o robot corta-relva e abrir a cobertura de proteção (Fig. 11.B).
2. Remova a chave de segurança (Fig. 11.C).
3. Limpe o robot corta-relva (Veja manual completo)
4. Retire o robot corta-relva da respetiva pega (Fig. 11.D) e transporte-o prestando atenção para manter a lâmina de corte longe do corpo.

## 6. SOLUÇÃO DOS PROBLEMAS



### ADVERTÊNCIA:

**Pare o robot corta-relva e o deixe em condições de segurança (Veja Par. 1.4).**

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

PROBLEMA	CAUSAS	SOLUÇÕES
Vibrações anormais. O robot corta-relva é barulhento.	Disco ou lâmina de corte danificadas	Substitua os componente danificados (Veja Par. 4.2).
	Dispositivo de corte bloqueado por resíduos (fitas, cordas, fragmentos de plástico, etc.).	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 1.4). Desbloqueie a lâmina de corte.
	O arranque do robot corta-relva ocorreu com a presença de obstáculos não previstos (galhos caídos, objetos esquecidos, etc.).	Desligue o robot corta-relva em condições de segurança (Veja Par. 1.4). Remova os obstáculos e ligue novamente o robot corta-relva.
	Motor elétrico em avaria.	Substitua o motor, contacte um centro de assistência.
O robot corta-relva não se posiciona corretamente no interior da estação de recarga.	Relva muito alta.	Aumente a altura de corte (Ver Par. 3.5). Efetue um corte preliminar da área com uma cortador de relva normal.
	Problemas na antena da base de recarga.	Se o problema persistir, contacte um centro de assistência.
	Cedimento do terreno próximo da base de recarga.	Restabeleça o posicionamento correto da base de recarga. (Veja Par. 2.3.1).
O indicador luminoso da base de recarga não acende quando robot estiver fora da base de recarga.	A base de carregamento não foi calibrada corretamente ou há distúrbios eletromagnéticos nas proximidades da base.	Depois de eliminar a fonte de perturbação, calibre a base de recarga através do aplicativo. Consulte o Manual Completo.
	Falta a tensão de alimentação ou está presente uma avaria na base de recarga.	Verifique a ligação correta à tomada de corrente do alimentador. Verifique a integridade do cabo de conexão do alimentador.
O indicador da base de recarga lampeja.	Existe uma avaria na base de carregamento. Consulte o Manual Completo.	Desligue a base de recarga e ligue-a novamente após alguns minutos. Se o problema persistir, contacte um centro de assistência.
	A base de carregamento não está configurada corretamente.	Configure a base de carregamento através do aplicativo. Consulte o Manual Completo.
No teclado, está aceso o ícone Warning	Sinaliza condições de anomalia/avaría.	Consulte o app para maiores informações ou consulte o Manual Completo
O robot corta-relva para temporariamente na área de trabalho	Sinal fraco do GPS	Caso o problema persista, contacte um centro de assistência

## 5.2. ARMAZENAMENTO

O robot corta-relva deve ser armazenado em posição horizontal num local seco e protegido do gelo após efetuar a limpeza e a recarga de inverno da bateria (veja Cap. 4). Para longos períodos de inatividade, desconecte a base de carregamento e a estação de referência do satélite da rede elétrica.

## 5.3. ELIMINAÇÃO



### ADVERTÊNCIA:

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

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

## 7. DADOS TÉCNICOS

ESPECIFICAÇÕES	TIPO: SRSA01 (veja a etiqueta do produto)	TIPO: SRBA01 (veja a etiqueta do produto)
Dimensões (BxAxP)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Peso do robot corta-relva	Depende do modelo: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Depende do modelo: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Altura de corte (Mín-Máx)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Diâmetro lâmina	180 [mm]	260 [mm]
Velocidade de corte	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Velocidade de movimento	22 [m/min]	Depende do modelo: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Pendência máxima	45%	50%
Inclinação máxima ao longo do perímetro	20%	
Tipologia do sistema de corte	4 lâminas de corte pivô	6 lâminas de corte pivô
Código do dispositivo de corte	322104105/0	
Nível de potência acústica detectada	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Incerteza das emissões de ruído, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Nível de potência acústica garantida	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Nível acústico ao ouvido do operador	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Classificação IP robot corta-relva	IPX5	
Classificação IP estação de recarga	IPX1	
Classificação IP alimentador	IP67	
Temperatura ambiente de funcionamento robot corta-relva [°C]	0 ÷ 50	
Temperatura ambiente de funcionamento estação de recarga [°C]	-10 ÷ 50	
Temperatura ambiente de funcionamento alimentador [°C]	-10 ÷ 50	
Capacidade de trabalho	Depende do modelo (*)	Depende do modelo (*)
Alimentação	Entrada: 100-240 Vca, 1,2 A; Saída: 30 Vcc, 2 A	Depende do modelo: Entrada: 100-240 Vca, 1,2 A; Saída: 30 Vcc, 2 A; Entrada: 200-240 Vca, 0,8 A; Saída: 30 Vcc, 4 A (*)
Modelo bateria	Depende do modelo: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Depende do modelo: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Tempo de recarga	Depende do modelo: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Depende do modelo: 150 [min]; 180 [min] (*)
Conectividade	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Tecnologia de navegação	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Para mais informações sobre o modelo específico, consulte o manual completo disponível em linha (veja código QR na primeira página deste folheto).



Den komplette instruksjonshåndboken er tilgjengelig:

- ▷ på nettsiden [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ i Appen STIGA.GO, tilgjengelig på App Store og Google Play
- ▷ ved å scanne QR-koden



MERK: instruksjonene i denne håndboken gjelder for alle de autonome robotgressklippermodellene. Figurene, hvis de ikke er spesifisert, refererer til SRSOA01-plattformen.

MERK: Denne håndboken inneholder grunnleggende instruksjoner, hovedsakelig relatert til sikkerhet. For riktig installasjon må den fullstendige bruksanvisningen (se ovenfor) leses og følges nøye.

nens arbeidsområde, hvis den brukes i offentlige områder eller er åpen for publikum. Skiltene må ha følgende tekst: "Advarsel! Automatisk gressklipper! Hold deg på avstand til maskinen! Hold oppsyn med barn!".

### 1.1.1. DRIFT

#### Generell informasjon

- a. Ikke bruk maskinen med defekte vern eller sikkerhetsinnretninger som ikke er tilstede, for eksempel uten vern.
- b. Ikke plasser hender eller føtter i nærheten av eller under de roterende delene. Hold alltid god avstand fra utkasteråpningen.
- c. Ikke ta på maskinens bevegelige deler før de har stoppet helt.
- d. Bruk alltid solide sko og lange bukser når du bruker maskinen.
- e. Løft eller transporter maskinen aldri mens motoren er i gang.
- f. Fjern frakoblingen fra enheten:
  - Før du fjerner et hinder;
  - Før kontroll, rengjøring eller arbeid på maskinen.
- g. La ikke maskinen være i drift uten tilsyn i nærvær av kjæledyr, barn eller andre mennesker i nærheten.

#### Vedlikehold og oppbevaring

- a. Stram alle muttere, bolter og skruer godt for sikker maskindrift.
- b. Kontroller robotgressklipperen ofte for slitasje eller forringelse.
- c. Av sikkerhetsmessige grunner er det nødvendig å bytte ut slitte eller ødelagte deler.
- d. Forsikre deg om at klippebladene kun byttes ut med egnede reservedeler.
- e. Forsikre deg om at batteriene er ladet med riktig lader som er anbefalt av produsenten. Feil bruk kan føre til elektrisk støt, overoppheting eller lekkasje av etsende væske fra batteriet.
- f. I tilfelle elektrolyttlekkasjer, vask med

## 1. SIKKERHET

### PÅBUD:

**Les nøye før bruk og oppbevar for fremtidig referanse.**

### 1.1. SIKKER BRUKSPRAKSIS

#### Opplæring

- a. Les instruksjonene nøye, ha kjennskap til kommandoene og riktig bruk av maskinen.
- b. La aldri barn, personer med nedsatt fysisk, sensorisk eller mental evne, eller uten erfaring og kunnskap, eller personer som ikke er kjent med disse instruksjonene, bruke maskinen. Lokale forskrifter kan begrense operatørens alder.
- c. Operatøren, eller brukeren, skal holdes ansvarlig for ulykker eller farer som involverer tredjeparter eller tredjepartsutstyr.

#### Forberedelse

- a. Forsikre deg om at det automatiske systemet for kantinnkjøring er riktig programmert som angitt.
- b. Undersøk med jevne mellomrom området der maskinen brukes, og fjern steiner, pinner, ledninger og andre fremmedlegemer som kan hindre bruk.
- c. Utfør en visuell inspeksjon av klippebladene, bladboltene og klippeinnretningen regelmessig for å kontrollere at de ikke er slitte eller skadet. Bytt ut slitte eller ødelagte klippeblad og bolter parvis for å opprettholde maskinens balanse.
- d. Varselsskilt må plasseres rundt maski-

vann/høytraliseringsmiddel og kontakt lege hvis væsken kommer i kontakt med øynene osv.

- g. Vedlikehold av maskinen må utføres i samsvar med produsentens instruksjoner.

## 1.2. PRODUKTBEKRIVELSE

Robotgressklipperen (Fig. 2.A) er designet og bygget for å klippe gress i hagen automatisk når som helst på dagen eller natten.

I henhold til de forskjellige egenskapene til overflaten som skal klippes, kan robotgressklipperen programmeres til å jobbe på flere områder avgrenset av en virtuell kant og forbundet med virtuelle overføringsbaner.

Når roboten er i drift, klipper den det området som er avgrenset med den virtuelle grensen (Fig. 2.B). Når robotgressklipperen er nær den virtuelle grensen (Fig. 2.B) eller møter på en hindring (Fig. 2.C) endrer bane i henhold til den valgte navigasjonsstrategien.

Robotgressklipperen foretar automatisk og komplett klipping av den avgrensede plenen.

Produktet fungerer via satellittsignal og krever installasjon av en ladebase (Fig. 2.F, 2.G) med integrert satellitreferansestasjon (Fig. 3.C), som også kan installeres separat. Robotgressklipperen og referansesatellittstasjonen kommuniserer med hverandre via 3G/4G-moduler utstyrt med SIM-kort. Robotgressklipperens driftsteknologi er basert på datakommunikasjon mellom STIGA Cloud og selve roboten. Abonnementsgebyret er obligatorisk for at robotgressklipper skal fungere og avhenger av mengden data som etterspørres. En mobil enhet (smarttelefon) kreves også for å bruke produktet. Enhver annen bruk kan være farlig og forårsake skader på personer og/eller gjenstander. Følgende faller under feil bruk (som et eksempel, men ikke begrenset til): å transportere mennesker, barn eller dyr på maskinen; transportere maskinen med bil; bruke maskinen til å trekke eller skyve last; bruke maskinen til klipping av vegetasjon som ikke er gress.

**MERK:** Abonnementsgebyret er obligatorisk for at robotgressklipper skal fungere og avhenger av mengden data som etterspørres.

## 1.3. SYMBOLER OG SKILT



**ADVARSEL:**  
Les brukerveiledningen før du begynner å bruke produktet.



**ADVARSEL:**  
Fare for projeksjoner av gjenstander mot kroppen.  
Hold sikker avstand til maskinen under bruk.



**ADVARSEL:**  
Før aldri hender eller føtter inn i klippeinnretningens kasse.  
Fjern utkoblingsenheten før du arbeider på maskinen eller før du løfter den.



**ADVARSEL:**  
Før aldri hender eller føtter inn i klippeinnretningens kasse.  
Ikke klatre opp på maskinen.



**FORBUD:**  
Forsikre deg om at det ikke er mennesker (spesielt barn, eldre eller funksjonshemmede) og kjæledyr i arbeidsområdet mens maskinen er i drift.  
Hold barn, kjæledyr og andre mennesker på trygg avstand når maskinen er i drift.



**FORBUD:**  
Ikke bruk høytrykksspyler på maskinen til å rengjøre eller vaske den.

## 1.4. STANS OG AVSKRUING AV ROBOTGRESSKLIPPEREN UNDER SIKRE FORHOLD



**PÅBUD:**  
Slå alltid av robotgressklipperen under sikre forhold før rengjøring, transport eller vedlikehold.

- Trykk på "STOP" knappen (Fig. 1.A) for å stoppe robotgressklipperen trygt og åpne beskyttelsesdekslet (Fig. 1.B).
- Trykk på avskruingsknappen (Fig. 1.E) i noen sekunder og vent til LED-en på samme knapp slås av.
- Først etter at LED-en er slukket (Fig. 1.E), ta ut sikkerhetsnøkkelen (Fig. 1.D) for å slå av robotgressklipperen på en trygg måte.
- Lukk beskyttelsesdekslet (Fig. 1.B).
- Robotgressklipperen er stanset eller slått under sikre forhold.

## 2. MONTERING



**ADVARSEL:**  
Ikke tukle med, fjerner, unnvike eller omgå de monterte sikkerhetsanordningene.

**MERK:** For mer informasjon om installasjon av produktet, kontakt en STIGA-forhandler.

### KOMPONENTER FOR INSTALLASJON (Fig. 3)

(A) Ladebase, (B) Ladebase strømforsyning, (C) Satellitreferansestasjon, (D) Ladebasens festeskruer, (E) Brakett for separat installasjon av satellitreferansestasjonen, (F) Strømforsyning for separat installasjon av satellitreferansestasjonen (valgfritt), (G) skjøteledninger fra 5 til 15 m, (H) Mobil enhet (ikke inkludert).

## 2.1. KONTROLL AV INSTALLASJONSKRAV

### 2.1.1. KONTROLL AV HAGEN:

- Kontroller tilstanden til hagen for påvisning av virtuelle grenser, hindringer og områder som skal ekskluderes.
- Niveller bakken slik at det ikke dannes pytter som følge av regn.

## 2.1.2. KONTROLL FOR INSTALLASJON AV LADEBASE, STRØMFORSYNINGEN OG SATELITTFERANSESTASJONEN:



### EL-FARE:

Det er nødvendig å klargjøre en stikkontakt som er i samsvar med gjeldende lover i landet.



### EL-FARE:

Den medfølgende kretsen må beskyttes av en differensialbryter (RCD) med en aktiveringsstrøm som ikke overstiger 30 mA.



### EL-FARE:

Ikke koble strømforsyningen til et strømuttak hvis støpselet eller ledningen er skadet. Ikke koble til og ikke ta på en skadet ledning for den kobles fra strømforsyningen. En ødelagt ledning kan skape kontakt med spenningsatte deler.

1. Forbered et flatt område på kanten av plenen for å plassere ladebasen. Ladestasjonen bør installeres på et sted innen rekkevidde av satellittsignaler, helst i et fullt synlig område av hagen.
2. I området foran ladebasen skal det være et bånd som er minst 2 m bredt og minst 3 m langt, fritt for hindringer.
3. Hvis himmelen ikke er helt synlig fra installasjonspunktet til ladebasen, må satellittferansestasjonen installeres i et annet område

**MERK:** Himmelen er å betrakte som fullstendig synlig når den er fri for en vinkel på minst 120 grader i alle retninger.



### ADVARSEL:

Strømkabelen, strømforsyningsenheten, skjoteledningen og enhver annen elektrisk kabel som ikke tilhører produktet, må forbli utenfor klippeområdet for å holde dem unna farlige bevegelige deler og for å unngå skade på kablene som kan bringe dem i kontakt med deler under spenning.

4. Gjør klart installasjonsområdet for materen slik at den ikke kan senkes ned i vann under alle slags værforhold. Installer helst i et lukket rom beskyttet mot atmosfæriske stoffer, i en posisjon som ikke lett kan nås av uvedkommende.

## 2.1.3. KONTROLL FOR DEFINERING AV VIRTUELLE GRENSER:

1. Kontroller at den maksimale hellingen på arbeidsområdet er mindre enn eller lik 45 % eller 50 %, avhengig av modellen (se avsn. 7 TEKNISKE OPPLYSNINGER). For å definere de virtuelle grensene, respekter reglene vist i Fig. 4.



### ADVARSEL:

Roboten kan klippe overflater med en maksimal helling på 45 % eller 50 %, avhengig av modellen. Hvis instruksjonene ikke følges, kan roboten gli og forlate arbeidsområdet



### ADVARSEL:

Områder med helling som er større enn tillatte helling er kan ikke klippes. Plasser den virtuelle grensen før skråningen, slik at dette området ekskluderes fra klippingen.

2. Kontroller hele arbeidsflaten: evaluér hindringene og områdene som skal utelukkes fra arbeidsområdet som må avgrenses.

## 2.2. KRITEIRER FOR AVGRENSNING AV ARBEIDSSOMRÅDER OG OVERFØRINGSBANER

1. Der det finnes et fortau eller en sti på samme nivå som plenen, kan den virtuelle grensen falle sammen med kanten av fortauet (Fig. 5.A).
2. Der det finnes et svømmebasseng, dam eller utgraving, må den virtuelle grensen programmeres i en avstand på minst 1 meter. Hvis bassenget, dammen eller utgravingen er plassert i enden av en skråning, må den virtuelle grensen programmeres i en avstand på minst 1,5 meter (Fig. 5.B).
3. Når det gjelder trær med utstikkende røtter, må den virtuelle grensen programmeres på en slik måte at den hindrer robotgressklipperen i å passere på ujevne overflater (Fig. 5.C).
4. Den virtuelle kanten må programmeres slik at robotgressklipperen holder seg i en avstand på minst 30 cm fra områder med grus eller pukk (Fig. 5.D).
5. Ved helling må det som står det som står gjengitt i avsn. 2.1.3.
6. Ved sammenhengende konstruksjonselementer (vegger, gjerde, hekker osv.) med en høyde over 50 cm, må den virtuelle grensen programmeres i en avstand på minst 40 cm fra dem (Fig. 5.E).
7. I alle andre tilfeller må den virtuelle grensen overholde en minimumsavstand på 30 cm mellom robotgressklipperen og hindringen (Fig. 5.F).
8. Ved avgrensning av hindringer mindre enn 150 cm fra hverandre, avgrens dem som en enkelt hindring med respekt for avstandene angitt ovenfor (Fig. 5.G).



### VARSEL:

Driftsområdet og generelt områdene som robotgressklipperen kan navigere i, må avgrenses med et gjerde som roboten ikke kommer seg over.

### 2.2.1. SMALE PASSASJER

1. Ved smale passasjer må avstanden mellom to virtuelle grenser være  $Z \geq 2$  m (Fig. 6.A).
2. I tilfelle av en passasje der avstanden mellom de virtuelle grensene ville være  $< 2$  m, den delen av området utenfor smalner (Fig. 6.A) det kan hende robotgressklipperen ikke kan nå den på automatisk vis. I dette tilfellet må to separate virtuelle klippesoner programmeres (Fig. 6.B) og koble dem til en virtuell overføringsbane (Fig. 6.C). Se hele håndboken.

### 2.2.2. OVERFØRINGSBANER

Områder i hagen der det finnes områder som ikke skal klippes, må forbindes med overføringsbaner. Overføringsruter må overholde maksimal gradientgrense på 20 %.

1. Finn, blant de mulige passasjene, den enkleste overføringsveien som lar deg holde størst avstand fra eventuelle hindringer og som ikke krysser områder som vanligvis brukes til parkering, kjøretøytransport eller påvirkes av menneskestrømmer.
2. Overføringsbanen omfatter en manøvreringsbane som strekker seg 1 m til høyre og 1 m til venstre for den registrerte banen (Fig. 7.A). Følgende minimumsavstander mellom manøvreringsområdet og de ulike delene av hagen skal overholdes: 30 cm fra hindringer avgrenset av virtuelle perimetre eller non-cutting soner (Fig. 7.B), 30 cm fra ubundne faste hindringer eller gjennomgående konstruksjonsdeler (Fig. 7.C), 1 m fra offentlig vei (Fig. 7.D), 1 m fra svømmebassenger (Fig. 7.E), 1 m fra gangveier (Fig. 7.F), 1 m fra klipper eller bratte skråninger (Fig. 7.G).
3. Ved smale passasjer der de ovenfor nevnte avstandene ikke kan observeres, må passasjen avgrenses med barrierer som ikke kan krysses hvis de ikke allerede er til stede.

**MERK:** Registrerte overføringsbaner innenfor smale passasjer kan ha utilstrekkelig mottak av satellittsignaler, noe som påvirker robotgressklipperens driftsnøyaktighet.

## 2.3. INSTALLASJON AV KOMPONENTENE



#### EL-FARE:

Bruk kun batteriladeren og materen som er levert av produsenten. Uegnet bruk kan forårsake elektriske støt og/eller overoppheting.



#### VARSEL:

Kuttefare for hendene.

Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene.



#### VARSEL:

Fare for støv i øynene.

Bruk vernebriller for å unngå fare for støv i øynene.



#### EL-FARE:

Koble til strømforsyningen kun når alle installasjoner er fullført. Slå eventuelt av den generelle strømforsyningen under installasjonen.

### 2.3.1. INSTALLASJON AV LADEBASE

Ladebasen kan installeres på kanten av arbeidsområdet eller i et område koblet til den via en overføringsbane.

1. Kontroller installasjonskravene som angitt i avsn. 2.1.2.
2. Om nødvendig forberede bakken slik at overflaten av ladebasen (Fig. 8.L) er på samme nivå som plenen, må bakken være helt flat og kompakt for å unngå deformering av ladebasens overflate.
3. Fest ladebasen (Fig. 8.L) til bakken med festeskruene (Fig. 8.M).
4. Kontroller at satellitreferansestasjonen (Fig. 8.A) er koblet til ladebasen via kontakten sin.

5. Koble strømforsyningen til ladebasen og skru på kontakten.
6. Koble materens støpsel til strømuttaket.
7. Kontroller at når robotgressklipperen ikke er i ladebasen, lyset på ladebasen (Fig. 8.N) er tent (se avsn. 3.3).

### 2.3.2. INSTALLASJON AV SATELLITREFERANSESTASJONEN

Satellitreferansestasjonen (Fig. 8.A) krever full sikt av himmelen. Den leveres med ladebasen og er installert under beskyttelsesdekslet (Fig. 8.C).

I tilfelle ladebasen (Fig. 8.L) ikke plassert i et område hvor himmelen er helt synlig, må satellitreferansestasjonen fjernes (Fig. 8.A) fra ladebasen og installer den i et område der det er full sikt til himmelen. Himmelen er å betrakte som fullstendig synlig når den er fri for en vinkel på minst 120 grader i alle retninger.

Se den komplette håndboken for separat installasjon av satellitreferansestasjonen.



#### VARSEL:

Av sikkerhetsgrunner må satellitreferansestasjonen aldri flyttes etter programmering av virtuelle grenser, overføringsbaner og områder som skal unngås. Robotgressklipperen kan forlate det programmerte arbeidsområdet. Hvis referansestasjonen flyttes, er omprogrammering nødvendig.

### 2.3.3. LADING AV ROBOTGRESSKLIPPER ETTER INSTALLASJON

Før du bruker produktet for første gang, lad opp batteriene i minst 2 timer.

## 2.4. PROGRAMMERING AV VIRTUELLE GRENSE, OVERFØRINGSRUTER OG OMRÅDER SOM SKAL UNNGÅS

Programmeringen av virtuelle grenser, overføringsveier og områder som skal unngås, gjøres ved å bruke de respektive veiviserprosedyrene i "STIGA.GO"-APPEN. Prosedyren krever at du veileder robotgressklipperen manuelt ved å gå ved siden av den i henhold til de generelle kriteriene angitt i avsn. 2.2.



#### VARSEL:

Driftsområdet eller banene som brukes av maskinen til å overføre den, må stilles inn slik at de ikke inkluderer offentlige rom, områder som vanligvis brukes til parkering, for transport av kjøretøy eller der hvor det finnes menneskestrømmer for å unngå skade på personer, ting eller uhell ved kjøretøy.



#### VARSEL:

For sin egen sikkerhet og for å unngå skade på mennesker, dyr eller ting, må operatøren først kjenne til området der robotgressklipperen styres manuelt.

Når du kjører roboten, gå forsiktig for å unngå å falle.

**VARSEL:**

Driftsområdet og generelt områdene som robotgressklipperen kan navigere i, må avgrensnes med et gjerde som roboten ikke kommer seg over.

Gjør inngjerdingen passe stor eller har tilsyn med robotgressklipperen under drift.

- “BLUETOOTH” knappen (Fig. 1.M): skal kun brukes av servicesenteret for diagnostisering.
- Lysende “ALARM” ikon (Fig. 1.N): brukes til visning av alarmtilstander.
- Lysende “BATTERI” ikon (Fig. 1.O): brukes til å vise batteriladingen.

MERK: Foren mer detaljert beskrivelse av kommandoene som er oppført ovenfor, se den komplette håndboken.

### 3. DRIFT

#### 3.1. MANUELL DRIFT AV ROBOTGRESSKLIPPEREN

Robotgressklipperen kan brukes uten å utføre den beskrevne programmeringen av arbeidstidene. I denne modusen utfører robotgressklipperen en arbeidssyklus, går tilbake til ladebasen og blir der til neste manuelle start.

For å bruke maskinen i denne modusen, er det imidlertid nødvendig å programmere de virtuelle grensene, overføringsbanene og områdene som skal unngås (se avsn. 2.4)

1. Plasser robotgressklipperen på ladebasen eller i alle fall innenfor omkretsen av installasjonen.
2. Trykk på “STOP” knappen (Fig. 1.A) for å åpne dekselet (Fig. 1.B) og gå inn på kommandokonsollet (Fig. 1.C).
3. Trykk på “ON/OFF” knappen (Fig. 1.E) i 5 sekunder for å skru på robotgressklipperen.
4. Trykk på knappen “VELG MODUS” (Fig. 1.F), helt til det ene ikonet “ENKEL ARBEIDSSYKLUS” blinker (Fig. 1.L).
5. Trykk på “BEKREFT” knappen (Fig. 1.G). Ikonet (Fig. 1.L) lyser fast for å bekrefte operasjonen.
6. Lukk dekselet (Fig. 1.B). Robotgressklipperen starter arbeidet.

MERK: denne modusen garanterer kanskje ikke tilstrekkelig dekning av hagen, både når det gjelder tid og med hensyn til jevnt klipperesultat, spesielt hvis hagen har en uregelmessig form. For å oppnå maksimal effektivitet for robotgressklipperen, anbefales det å utføre programmering av arbeidstidene.

#### 3.2. BESKRIVELSE AV KOMMANDOENE SOM FINNES PÅ ROBOTGRESSKLIPPEREN

Liste over kommandoer, indikatorer og deres funksjon:

- “STOP” knapp (Fig. 1.A): den brukes til sikkerhetsstopp for robotgressklipperen.
- “SIKKERHETSØKKE” (Fig. 1.D): brukes til sikkerhetsstenging av robotgressklipperen.
- “ON/OFF” knapp (Fig. 1.E): brukes til å slå robotgressklipperen av og på og til å tilbakeslette alarmene.
- “VELG MODUS” knapp (Fig. 1.F): den brukes til å velge driftsmodus for robotgressklipperen og for å tvinge den tilbake til ladebasen.
- “BEKREFT” knapp (Fig. 1.G): brukes til å bekrefte innstilt driftsmodus.
- Lysende ikon “PROGRAMMERT KLIPPING” (Fig. 1.I): brukes til å vise innstillingen for det planlagte programmet.
- Lysende ikon “ENKEL ARBEIDSSYKLUS” (Fig. 1.L): brukes til å vise innstillingen for den enkelte arbeidssyklusen.
- Lysende ikon “RETUR TIL BASE” (Fig. 1.H): brukes til å vise innstillingen for tvungen retur til robotgressklipperens ladebase.

#### 3.3. DRIFT AV LADEBASE

Ladebasen er utstyrt med en varsellampe (Fig. 8.N) som lyser opp som følger:

- Lys av: ladebasen ikke får strøm, eller roboten er i.
- Fast lys: robotgressklipperen er ikke koblet til ladebasen, og omkretssignalet blir overført på riktig.
- Blinkende lys: ladebasen er ikke riktig konfigurert, eller det er en feil i ladebasen. Se hele håndboken.

#### 3.4. LADING AV BATTERIET

Prosedyren “LADING AV BATTERI” gjør det mulig å lade robotgressklipperen manuelt.

1. Plasser robotgressklipperen på ladebasen (Fig. 9.R).
2. Skyv robotgressklipperen på ladebasen helt til ladekontaktene kobles til (Fig. 9.S).
3. Trykk på “STOP” knappen (Fig. 9.A) for å åpne dekselet (Fig. 9.B) og gå inn på kommandokonsollet (Fig. 9.C).
4. Skru på robotgressklipperen ved å bruke “ON/OFF” knappen (Fig. 9.E).
5. Det lysende “BATTERI” ikonet (Fig. 9.O) blinker blått, robotgressklipperen lades.
6. Lukk dekselet (Fig. 9.B).
7. La robotgressklipperen lade i minst den tiden som står oppført i avsn. 2.3.3.

MERK: Lading av batteriet før vinteroppbevaring må utføres som angitt i avsn. 4.3.

#### 3.5. REGULERING AV KLIPPEHØYDEN

For å justere klippehøyden, følg den veiledede prosedyren i APPEN.

**VARSEL:**

Ikke berør klippeinnretningen mens du justerer klippehøyden.

MERK: Gresslengden klippet av robotgressklipperen må ikke overstige 10 mm.

### 4. VEDLIKEHOLD

**VARSEL:**

Bruk kun originale reservedeler.

**VARSEL:**

Ikke tukle med, fjern, unngå eller omgå de monterte sikkerhetsanordningene.

**VARSEL:**

Kuttefare for hendene.

Bruk vernehansker slik at du ikke risikerer å kutte hendene.

## 4.2. BYTTE AV KLIPPEINNETNINGENE

1. Trykk på "STOP" knappen (Fig. 1.A) for å stoppe robotgressklipperen og åpne beskyttelsesdekelet (Fig. 1.B).
2. Ta ut sikkerhetsnøkkelen (Fig. 1.C).
3. Snu robotgressklipperen opp-ned, og pass på å ikke skade det overliggende dekelet.
4. Skru ut festeskruene (Fig. 10.E).
5. Skift ut klippebladene (Fig. 10.D) og skru ut festeskruene (Fig. 10.E).
6. Skru fast festeskruene (Fig. 10.E).

## 4.3. VEDLIKEHOLD OM VINTEREN AV BATTERIET OG OPPBEVARING

1. Lad batteriet i henhold til veiviseren i appen, tilgjengelig fra "Innstillinger" -siden.
2. Rengjør robotgressklipperen (Se den komplette håndboken)
3. Oppbevar robotgressklipperen på et tørt sted der den ikke kan fryse, mens du forsikrer deg om at den er avskrudd.

MERK: For mer detaljert informasjon om vinterladeprosedyren, se den komplette håndboken.

MERK: Registreringen av ladingen ved bruk av prosedyren i appen er nødvendig for at garantien skal være gyldig.

## 4.4. UTSKIFTNING AV BATTERI

Utskiftning av batteriet skal kun utføres av PERSONELL FRA STIGAS TEKNISKE ASSISTANSE TJENESTE.

Hvis du trenger å bytte batteri, kontakt et servicesenter eller forhandleren.

## 5. TRANSPORT, OPPBEVARING OG KASSERING

### 5.1. TRANSPORT

MERK: Vi anbefaler å bruke originalemballasjen for transport over lange avstander.

1. Trykk på "STOP" knappen (Fig. 11.A) for å stoppe robotgressklipperen og åpne beskyttelsesdekelet (Fig. 11.B).
2. Ta ut sikkerhetsnøkkelen (Fig. 11.C).
3. Rengjør robotgressklipperen (Se den komplette håndboken)
4. Løft robotgressklipperen etter håndtaket (Fig. 11.D) og bær den, og pass på å holde klippebladet på avstand fra kroppen.

### 5.2. OPPBEVARING

Robotgressklipperen må oppbevares liggende, på et tørt og frostfritt sted etter at du har rengjort og ladet batteriet om vinteren (se Kap. 4). Koble ladebasen og satellittretransstasjonen fra strømmettet under lange perioder med inaktivitet.

### VARSEL:



Fare for støv i øynene.  
Bruk vernebriller for å unngå fare for støv i øynene.

### ADVARSEL:



Hvis du bruker for mye vann kan dette føre til infiltrasjon som kan skade de elektriske komponentene.

### FORBUD:



Ikke bruk vannstråler under trykk.

### FORBUD:



For ikke å skade de elektriske og elektroniske komponentene på ugjenkallelig vis, må ikke roboten legges i vann, verken delvis eller fullstendig.

### FORBUD:



Ikke vask de innvendige delene på roboten for ikke å skade de elektriske og elektroniske komponentene.

### FORBUD:



Bruk ikke løsemiddel eller bensin da dette kan skade de lakkerte overflatene og plastdelene.

## 4.1. PLANLAGT VEDLIKEHOLD

Sørg for å rengjøre produktet regelmessig og bytte ut slitte deler for bedre bruk og lengre levetid.

Utfør inngrepene med den hyppigheten som er angitt i tabellen.

HYPPIGHET	KOMPONENT	TYPE INNGREP
Ukentlig	Klippeblad	Rengjør kniven og kontroller om den er godt slipt. (Se avsn. 4.2)  Hvis klippebladet er bøyd på grunn av støt eller dersom det er slitt, skal det skiftes ut. (Se avsn. 4.2)
	Ladekontakter	Rengjør og fjern eventuelle oksideringer. (Se den komplette håndboken)
Månedlig	Robotgressklipper	Foreta rengjøringen. (Se den komplette håndboken)
	Ladebase og matetakabler	Sjekk for slitasje eller forringelse, og bytt dem ut om nødvendig. (Se den komplette håndboken)
På slutten av klippesongen eller hver sjettemåned hvis robotgressklipperen ikke brukes	Batteri	Utfør ladingen for før-oppbevaring av batteriet. (Se avsn. 4.3)
Årlig eller ved endt klippesong	Robotgressklipper	Årlig service skal utføres hos et autorisert servicesenter. (Se avsn. 4.1)

Det er nødvendig å utføre årlig service på et autorisert servicesenter for å holde robotgressklipperen i god stand.

MERK: eventuelle feil på grunn av manglende gjennomføring av årlig service blir ikke dekket av garantien.

## 5.3. KASSERING



**VARSEL:**  
Kontakt et autorisert servicesenter for å fjerne batteriet fra robotgressklipperen.

1. Kasser emballasjen på en bærekraftig måte i passende oppsamlingsbeholdere eller lever inn til egne miljøstasjoner som er autorisert for innsamling.
2. Kasser robotgressklipperen i samsvar med lokale forskrifter.
3. Kontakt aktuelle anlegg for resirkulering og kassering, da robotgressklipperen er klassifisert som WEEE (Waste of Electrical and Electronic Equipment).
4. Kasser gamle eller utslitte batterier på en bærekraftig måte i passende oppsamlingsbeholdere eller lever inn til egne miljøstasjoner som er autorisert for innsamling.

## 6. PROBLEMLØSNING



**VARSEL:**  
Stans robotgressklipperen og sett den på plass på en trygg måte (Se avsn. 1.4).

Nedenfor finnes en liste over eventuelle avvik som kan oppstå i løpet av arbeidsfasen.

PROBLEM	ÅRSAKER	LØSNINGER
Unormale vibrasjoner. Robotgressklipperen bråker.	Skive eller klippeblad er ødelagt	Skift ut ødelagte komponenter (Se avsn. 4.2).
	Klippeinnretningen er tilstoppet av rester (bånd, tau, plastdeler, etc.).	Stans robotgressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 1.4). Løs ut klippebladet.
	Robotgressklipperen har blitt startet med tilstedeværelse av uforutsette hindringer (greiner som har falt ned, gjenglemte gjenstander etc.).	Stans robotgressklipperen på en trygg måte (Se avsn. 1.4). Fjern hindringene og start roboten på nytt.
	Feil på elektromotoren. For høyt gress.	Bytt ut motoren, kontakt et servicesenter. Øk klippehøyden (Se avsn. 3.5).
Robotgressklipperen plasserer seg ikke korrekt inne i ladebasen.	Problemer med ladebasens antenne.	Ta kontakt med et servicesenter dersom problemet vedvarer.
	Grunnen gir etter i nærheten av ladebasen. Ladebasen er ikke kalibrert riktig, eller det er elektromagnetiske forstyrrelser i nærheten av basen.	Gjenopprett riktig plassering av ladebasen. (Se avsn. 2.3.1). Etter å ha fjernet kilden til forstyrrelse, kalibrer ladebasen ved hjelp av appen. Se hele håndboken.
Varselset på ladebasen lyser ikke når roboten er ute av ladebasen.	Det er ingen strømforsyning eller det er en feil ved ladebasen.	Kontroller at strømforsyningsenheten er riktig tilkoblet strømuttaket. Kontroller helheten ved tilkoblingsledningen på materen.
Ladebaselyset blinker.	Det er en feil ved ladebasen. Se hele håndboken.	Koble fra ladebasen og slå den på igjen etter noen minutter. Ta kontakt med et servicesenter dersom problemet vedvarer.
	Ladebasen er ikke riktig konfigurert.	Konfigurer ladebasen via appen. Se hele håndboken.
På tastaturet er Warning-varselet tent	Varsler forhold av feil/skade.	Se appen for mer informasjon eller se den komplette håndboken.
Robotgressklipperen stopper midlertidig i arbeidsområdet	Svakt GPS-signal	Ta kontakt med et servicesenter dersom problemet vedvarer

## 7. TEKNISKE DATA

SPESIFIKASJONER	TYPE: SRSA01 (se produktetikett)	TYPE: SRBA01 (se produktetikett)
Dimensjoner (BxHxD)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Robotgressklipperens vekt	Avhengig av modell: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	
Klippehøyde (Min-Maks)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Bladdiameter	180 [mm]	260 [mm]
Kuttehastighet	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Fremdriftshastighet	22 [m/min]	Avhengig av modell: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimal helling	45 %	50 %
Maksimal helling langs omkretsen	20 %	
Type klippesystem	4 svingbare klippeblader	6 svingbare klippeblader
Artikkelnummer for klippeinnretning	322104105/0	
Påvist lydeffektnivå	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Usikkerhet om støytutslipp, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Garantert lydeffektnivå	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Akustisk nivå ved operatørens øre	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Robotgressklipper IP-klassifisering	IPX5	
IP-klassifisering av ladebasen	IPX1	
Mater IP-klassifisering	IP67	
Omgivelsestemperatur for robotgressklipper [° C]	0 ÷ 50	
Omgivelsestemperatur for ladebase [° C]	-10 ÷ 50	
Omgivelsestemperatur for materdrift [° C]	-10 ÷ 50	
Arbeidskapasitet	Avhengig av modell (*)	Avhengig av modell (*)
Strømforsyning	Input: 100-240 VAC, 1,2 A; utgang: 30 Vcc, 2 A	Avhengig av modell: Input: 100-240 VAC, 1,2 A; utgang: 30 Vcc, 2 A; Input: 200-240 VAC, 0,8 A; utgang: 30 Vcc, 4 A (*)
Batterimodell	Avhengig av modell: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Avhengig av modell: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Ladetid	Avhengig av modell: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Avhengig av modell: 150 [min]; 180 [min] (*)
Tilkobling	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigasjonsteknologi	AGS, GNSS-RTK	

(\*) du finner mer informasjon om den spesifikke modellen i den komplette håndboken som er tilgjengelig på nettet (se QR-kode på første side i denne håndboken).



Hela bruksanvisningen finns tillgänglig på:

- ▷ på webbplatsen [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ i appen [STIGA.GO](https://stiga.com), som är tillgänglig på App Store och Google Play
- ▷ genom att skanna QR-koden



ANMÄRKNING: Anvisningarna i den här handboken gäller alla robotgräsklipparna. Om inget annat anges avser illustrationerna SRS01-plattformen.

OBS: Denna handbok innehåller grundläggande instruktioner, främst relaterade till säkerhet. För korrekt installation måste den kompletta bruksanvisningen (se ovan) läsas och följas noggrant.

- d. Varningsskyltar måste placeras runt maskinens arbetsområde, om den används i allmänna utrymmen eller i utrymmen som är öppna för allmänheten. Signalerna ska ha följande text: "Varning! Automatisk gräsklippare! Håll dig på avstånd från maskinen! Övervaka barn!".

## 1. SÄKERHET

### SKYLDIGHET:

Läs noga före användning och spara för framtida konsultation.

### 1.1. SÄKRA DRIFTMETODER

#### Utbildning

- a. Läs instruktionerna noggrant, lär känna kommandona och maskinens korrekta användning.
- b. Låt aldrig barn, personer med nedsatt fysisk, sensorisk eller mental förmåga, eller utan erfarenhet och kännedom, eller personer som inte känner till dessa instruktioner använda maskinen. Lokala regler kan begränsa operatörens ålder.
- c. Operatören eller användaren ska hållas ansvarig för olyckor eller faror som berör tredje part eller tredje parts utrustning.

#### Förberedelse

- a. Se till att det automatiska avgränsningsstaketet är korrekt programmerat enligt anvisningarna.
- b. Kontrollera regelbundet området där maskinen används och ta bort stenar, pinnar, kablar och andra främmande föremål som kan hindra användningen.
- c. Utför regelbundet en visuell inspektion av knivarna, knivbultarna och klippaggregatet för att kontrollera att de inte är slitna eller skadade. Byt ut slitna eller skadade knivar och bultar parvis för att bibehålla maskinens balans.

### 1.1.1. FUNKTIONSSÄTT

#### Allmän information

- a. Använd inte maskinen med trasiga skydd eller om säkerhetsanordningar inte är installerade, till exempel utan skydd.
- b. Lägg inte händer eller fötter nära eller under de roterande delarna. Håll dig alltid borta från tömningsöppningen.
- c. Rör inte vid maskinens rörliga delar innan de har stannat helt.
- d. Använd alltid robusta skor och långbyxor när du använder maskinen.
- e. Lyft eller transportera inte gräsklipparen när motorn är igång.
- f. Ta bort inaktiveringsenheten från enheten:
  - Innan du tar bort ett hinder;
  - Innan du kontrollerar, rengör eller utför arbeten på maskinen.
- g. Låt inte maskinen vara på utan uppsikt i närvaro av husdjur, barn eller andra personer i närheten.

#### Underhåll och förvaring

- a. Dra åt alla muttrar, bultar och skruvar ordentligt för säker maskinanvändning.
- b. Kontrollera robotgräsklipparen ofta med avseende på slitage eller försämring.
- c. Av säkerhetsskäl är det nödvändigt att byta ut slitna eller skadade delar.
- d. Se till att knivarna endast byts ut med lämpliga reservdelar.

- e. Se till att batterierna laddas med rätt laddare som rekommenderas av tillverkaren. En felaktig användning kan leda till elektriska stötar, överhettning eller läckage av frätande vätska från batteriet.
- f. Vid elektrolytläckage, tvätta med vatten/neutraliseringsmedel och kontakta läkare vid kontakt med ögonen etc.
- g. Maskinunderhåll måste utföras i enlighet med tillverkarens instruktioner.

## 1.2. PRODUKTBSKRIVNING

Robotgräsklipparen (fig. 2.A) är utformad och konstruerad för automatisk gräsklippning i av trädgårdsgräsmattor när som helst under dagen eller på natten.

Enligt de olika egenskaperna på ytan som ska klippas kan robotgräsklipparen programmeras för att arbeta på flera områden som avgränsas av en virtuell gräns och är anslutna med virtuella förflytningsvägar.

Under driften klipper robotgräsklipparen inom området som begränsas av en virtuell gräns (fig. 2.B). När robotgräsklipparen är nära den virtuella gränsen (fig. 2.B) eller stöter på ett hinder (fig. 2.C) ändrar den sin bana enligt den valda navigeringsstrategin.

Robotgräsklipparen klipper hela den avgränsade gräsmattan automatiskt.

Produkten fungerar via satellitsignal och kräver en installation av en laddningsbas (fig. 2.F, 2.G) med en integrerad satellitpreferensstation (fig. 3.C), som också kan installeras separat. Robotgräsklipparen och satellitpreferensstationen kommunicerar med varandra via 3G/4G-moduler utrustade med SIM-kort. Robotgräsklipparens driftsteknik bygger på datakommunikation mellan STIGA:s moln och själva roboten. För att använda robotgräsklipparen krävs en abonnemangsavgift som beror på hur mycket data som behövs. En mobil enhet (smartphone) krävs också för att använda produkten.

Vilken som helst annan användning anses som farlig och orsakar kroppsskador och/eller materialskador. Följande är felaktig användning (som exempel men inte begränsat till): att transportera människor, barn eller djur på maskinen; att åka med på gräsklipparen; att använda gräsklipparen för att dra eller skjuta på laster; att använda maskinen för att skära vegetation som inte är gräsbevuxen.

**ANMÄRKNING:** För att använda robotgräsklipparen krävs en abonnemangsavgift som beror på hur mycket data som behövs.

## 1.3. SYMBOLER OCH SKYLTLAR



**VARNING:**  
Läs användarens instruktioner innan du börjar använda produkten.



**VARNING:**  
Risk för utflygande föremål mot kroppen. Håll säkerhetsavstånd till maskinen under driften.



**VARNING:**  
För aldrig in händer eller fötter i utrymmet där klippaggregatet sitter. Ta bort inaktiveringsanordningen innan du arbetar på maskinen eller innan du lyfter den.



**VARNING:**  
För aldrig in händer eller fötter i utrymmet där klippaggregatet sitter. Sätt dig inte på maskinen.



**FÖRBUD:**  
Se till att det inte finns några personer (särskilt barn, äldre eller funktionshindrade) och husdjur i arbetsområdet medan maskinen är i drift. Håll barn, husdjur och övriga personer på ett säkert avstånd när maskinen är igång.



**FÖRBUD:**  
Använd inte högtryckstvättar på maskinen för att rengöra eller tvätta den.

## 1.4. STOPPA OCH STÄNGA AV ROBOTGRÄSKLIPPAREN PÅ ETT SÄKERT SÄTT



**SKYLDIGHET:**  
Stäng alltid av robotgräsklipparen i säkerhetsförhållanden före rengöring, transport eller underhåll.

- Tryck på "STOPP"-knappen (fig. 1.A) för att stoppa robotgräsklipparen i säkra förhållanden och öppna skyddskåpan (fig. 1.B).
- Tryck på avstängningsknappen (fig. 1.E) i några sekunder och vänta tills lysdioden på samma knapp slocknar.
- När lysdioden harslocknat (fig. 1.E) tar du ut säkerhetsnyckeln (fig. 1.D) för att stänga av robotgräsklipparen under säkra förhållanden.
- Stäng skyddskåpan (fig. 1.B).
- Robotgräsklipparen stoppas eller stängs av i säkert skick.

## 2. INSTALLATION



**VARNING:**  
 Installerade säkerhetsanordningar får inte ändras, kringgås eller tas bort.

ANMÄRKNING: Kontakta STIGA:s återförsäljare för mer information om produktens installation.

### KOMPONENTER FÖR INSTALLATIONEN (fig. 3)

(A) Laddningsbas, (B) Laddningsbasens nätaggregat, (C) Satellitreferensstation, (D) Laddningsbasens fästskruvar, (E) Fäste för separat installation av satellitreferensstation, (F) Nätaggregat för separat installation av satellitreferensstation (tillval), (G) 5 m eller 15 m förlängningskablar, (H) Mobil enhet (ingår inte).

### 2.1. KONTROLL AV INSTALLATIONSKRAVEN

#### 2.1.1. KONTROLL AV TRÄDGÅRDEN:

- Kontrollera trädgårdens tillstånd för att se om det finns virtuella gränser, hinder och områden som ska uteslutas.
- Jäma till marken så att inga pölar bildas till följd av regn.

#### 2.1.2. KONTROLLERA INSTALLATIONEN AV LADDNINGSBASEN, NÄTAGGREGATET OCH SATELLITREFERENSSTATIONEN:



**ELEKTRISK FARA:**  
 Det är nödvändigt att ha tillgång till ett strömutfattag som uppfyller gällande lagar i användningslandet.



**ELEKTRISK FARA:**  
 Apparaten ska skyddas med en differentialbrytare (RCD - Residual Current Device) med brytström på högst 30 mA.



**ELEKTRISK FARA:**  
 Anslut inte nätaggregatet till ett strömutfattag om kontaktdonet eller kabeln är skadad.  
 Anslut inte och rör inte vid en skadad kabel innan den har kopplats bort från strömförsörjningen.  
 En skadad kabel kan komma i kontakt med spänningssatta delar.

1. Förbered en plan yta vid gräsmattans kant för att placera laddningsbasen. Laddningsbasen måste installeras på en plats som kan nås av satellitsignalen, helst i ett område av trädgården där himlen är helt synlig.
2. På området framför laddningsbasen ska det finnas remsa som är minst 2 m bred och 3 m lång utan hinder.
3. Om himlen inte är fullt synlig från laddarens installationsplats måste satellitreferensstationen installeras på annan plats.

ANMÄRKNING: Himlen anses vara fullt synlig när den är klar i en vinkel på minst 120 grader i alla riktningar.



**VARNING:**  
 Nätkabeln, nätaggregatet, förlängningskabeln och alla andra elektriska kablar som inte hör till produkten måste förbli utanför klippområdet för att hålla dem borta från farliga rörliga delar och för att undvika skador på kablarna som kan leda till kontakt med strömförande delar.

4. Förbered installationsområdet för strömförsörjningsenheten så att den under inga väderförhållanden hamnar täckt av vatten. Installeras helst i ett slutet utrymme där den skyddas mot väder och vind, i ett läge som inte är tillgängligt för obehöriga.

### 2.1.3. KONTROLLER FÖR FASTSTÄLLANDE AV VIRTUELLA GRÄNSER:

1. Kontrollera att den maximala lutningen av arbetsområdet är mindre än eller lika med 45 % eller 50 %, beroende på modell (se avsn. 7 TEKNISKA SPECIFIKATIONER). För att definiera de virtuella gränserna, följ de regler som visas i fig. 4.



**VARNING:**  
 Roboten kan klippa ytor med en maximal lutning på 45 % eller 50% beroende på modellen.

Om de här instruktionerna inte iakttas, kan hjulen slira och hamna utanför arbetsområdet



**VARNING:**  
 Områden med högre lutningar än de tillåtna värdena får inte klippas. Placera därefter den virtuella gränsen innan lutningen för att utesluta klippning av den delen av gräsmattan.

2. Kontrollera hela arbetsytan: bedöm hinder och områden som ska uteslutas från arbetsområdet som måste programmeras som ett område som ska undvikas.

### 2.2. KRITERIER FÖR AVGRÄNSNING AV ARBETSOMRÅDEN OCH FÖRFLYTTNINGSVÄGAR

1. Om det finns en trottoar eller uppfart på samma nivå som gräsmattan kan den virtuella gränsen sammanfalla med trottoarkanten (fig. 5.A).
2. Om det finns en simbassäng, en damm eller en utgrävning måste den virtuella gränsen planeras på ett avstånd av minst 1 meter. Om bassängen, dammen eller utgrävningen ligger i slutet av en sluttning måste den virtuella gränsen programmeras på ett avstånd av minst 1,5 meter (fig. 5.B).
3. När det gäller träd med utskjutande rötter måste den virtuella gränsen programmeras så att robotgräsklipparen inte kan åka över ojämna ytor (fig. 5.C).
4. Den virtuella gränsen måste programmeras så att robotgräsklipparen håller sig minst 30 cm från områden med grus eller krossad sten (fig. 5.D).
5. För sluttande områden ska du följa anvisningarna i avsn. 2.1.3.
6. När det gäller kontinuerliga konstruktionselement (murar, staket, häckar etc.) med en höjd på över 50 cm måste den virtuella gränsen planeras på ett avstånd av minst 40 cm (fig. 5.E).
7. I alla andra fall måste den virtuella gränsen respektera ett minsta avstånd på 30 cm mellan robotgräsklipparen och hindret (fig. 5.F).
8. Om hindren är mindre än 150 cm från varandra ska de avgränsas som ett enda hinder med iakttagande av de avstånd som anges ovan (fig. 5.G).



**OBS:**  
 Arbetsområdet och i allmänhet de områden där robotgräsklipparen kan navigera måste avgränsas av ett stängsel som inte kan överskridas.

### 2.2.1. SMALA PASSAGER

1. När det gäller smala passager måste avståndet mellan två virtuella gränser vara  $Z \geq 2$  m (fig. 6.A).
2. Vid en passage där avståndet mellan de virtuella gränserna skulle vara  $< 2$  m, skulle den del av området som ligger bortom det trånga området (fig. 6.A) inte kunna nå automatiskt av robotgräsklipparen. I detta fall måste två separata virtuella klippzoner programmeras (fig. 6.B) och koppla samman dem med en virtuell förflyttningsväg (fig. 6.C). Se den kompletta handboken.

### 2.2.2. FÖRFLYTTNINGSVÄGAR

Trädgårdsområden mellan vilka det finns områden som inte ska klippas ska förbindas med varandra med hjälp av förflyttningsvägar. Förflyttningsvägar måste respektera den maximala lutningsgränsen på 20 %.

1. Välj den enklaste förflyttningsvägen bland de möjliga passagerna, som ger störst avstånd till eventuella hinder och som inte korsar områden som normalt används för parkering, fordonstransport eller där det finns mycket människor.
2. Förflyttningsvägarna omfattar en manöverzon som sträcker sig 1 m till höger och 1 m till vänster om den registrerade banan (fig. 7.A). Följande minimiavstånd mellan manöverzonen och de olika trädgårdselementen måste respekteras: 30 cm från hinder som avgränsas av virtuella omkretsar eller zoner som inte ska klippas (fig. 7.B), 30 cm från fasta obegränsade hinder eller kontinuerliga konstruktionselement (fig. 7.C), 1 m från allmänna vägar (fig. 7.D), 1 m från bassänger (fig. 7.E), 1 m från gångvägar (fig. 7.F), 1 m från stup eller branta sluttningar (fig. 7.G).
3. Vid smala passager där ovanstående avstånd inte kan respekteras måste passagen avgränsas med hinder som inte kan gås över, om sådana inte redan finns.

**ANMÄRKNING:** Förflyttningsvägar som registreras i smala passager kan ha otillräcklig mottagning av satellitsignaler, vilket påverkar robotgräsklipparens precision under drift.

### 2.3. INSTALLATION AV KOMPONENTER



#### ELEKTRISK FARA:

Använd endast batteriladdaren och mataren som levereras av tillverkaren. Felaktig användning kan orsaka elektriska stötar och/eller överhettning.



#### OBS:

Fara för skärsår på händerna.

Använd skyddshandskar för att undvika fara för skärning av händerna.



#### OBS:

Fara för att få fint damm i ögonen.

Använd skyddsglasögon för att undvika risken att få fint damm i ögonen.



#### ELEKTRISK FARA:

Anslut strömförsörjningen först när alla installationsprocesser är klara. Stäng av huvudströmmen om så behövs under installationen.

### 2.3.1. INSTALLATION AV LADDNINGSBASEN

Laddningsbasen kan installeras på arbetsområdets kant eller i ett område som är anslutet till det genom en förflyttningsväg.

1. Kontrollera installationskraven som anges i avs. 2.1.2.
2. Om det behövs, förbered marken så att laddningsbasens yta (fig. 8.L) ligger på samma nivå som gräsmattan. Marken måste vara helt plan och kompakt för att undvika deformation av laddningsbasens yta.
3. Fäst laddningsbasen (fig. 8.L) vid marken med fästskruvarna (fig. 8.M).
4. Kontrollera att satellitreferensstationen (fig. 8.A) ansluts till laddningsbasen med sin kontakt.
5. Anslut nätaggregatet till laddningsbasen och skruva fast kontakten.
6. Anslut nätaggregatets kontakt till eluttaget.
7. När robotgräsklipparen inte är i laddningsbasen, lyser indikatorlampan på laddningsbasen (fig. 8.N) lyser (se avs. 3.3).

### 2.3.2. INSTALLATION AV SATELLITREFERENSSTATIONEN

Himlen ska vara fullt synlig från satellitreferensstationen (fig. 8.A). Den levereras med laddningsbasen och installeras under skyddskåpan (fig. 8.C).

Om laddningsbasen (fig. 8.L) inte är placerad i ett område där himlen är fullt synlig, måste satellitreferensstationen (fig. 8.A) tas bort från laddningsbasen och installera den i ett område där himlen är fullt synlig. Himlen anses vara fullt synlig när den är klar i en vinkel på minst 120 grader i alla riktningar.

Se den kompletta handboken för separat installation av satellitreferensstationen.



#### OBS:

Av säkerhetsskäl får satellitreferensstationen aldrig flyttas efter det att de virtuella gränserna, förflyttningsvägarna och de områden som ska undvikas har programmerats. Robotgräsklipparen kan röra sig utanför det programmerade arbetsområdet. Om referensstationen flyttas krävs en omprogrammering.

### 2.3.3. LADDNING AV ROBOTGRÄSKLIPPAREN EFTER INSTALLATION

Innan du använder produkten för första gången ska du ladda batterierna i minst två timmar.

### 2.4. PROGRAMMERING AV VIRTUELLA GRÄNSER, FÖRFLYTTNINGSVÄGAR OCH OMRÅDEN SOM SKA UNDVIKAS

Programmeringen av virtuella gränser, förflyttningsvägar och områden som ska undvikas görs med hjälp av respektive guider i appen "STIGA.GO". Förfarandet innebär att man kör robotgräsklipparen manuellt genom att gå bredvid den enligt de allmänna kriterierna som står i avs. 2.2.



**OBS:**  
Det arbetsområde eller de vägar som maskinen använder för sin förflyttning ska vara inställda så att de inte omfattar offentliga områden, områden som vanligtvis används för parkering, fordonstransport eller påverkas av folkmängder, för att undvika skador på personer, egendom eller olyckor med fordon.



**OBS:**  
För din säkerhet och för att undvika skador på personer, djur eller egendom måste operatören först känna till det område där robotgräsklipparen styrs manuellt. När du kör roboten ska du gå försiktigt för att undvika fall.



**OBS:**  
Arbetsområdet och i allmänhet de områden där robotgräsklipparen kan navigera måste avgränsas av ett stängsel som inte kan överskridas.

Gör staketet lämpligt eller övervaka robotgräsklipparen under driften.

## 3. FUNKTIONSSÄTT

### 3.1. MANUELL ANVÄNDNING AV ROBOTGRÄSKLIPPAREN

Robotgräsklipparen kan användas utan programmering av arbetstiderna. I det här läget utför robotgräsklipparen en arbetscykel, återgår till laddningsbasen och förblir där tills nästa manuella start.

För att använda maskinen i detta läge är det dock nödvändigt att programmera virtuella gränser, förflyttningvägar och områden som ska undvikas (se avs. 2.4)

1. Placera robotgräsklipparen på laddningsbasen eller i vilket fall som helst inom installationens omkrets.
2. Tryck på "STOPP"-knappen (fig. 1.A) för att öppna kåpan (fig. 1.B) och använd styrkonsolen (fig. 1.C).
3. Tryck på "ON/OFF"-knappen (fig. 1.E) i fem sekunder för att slå på robotgräsklipparen.
4. Tryck på knappen "VAL AV LÄGE" (fig. 1.F), tills ikonen "ENSTAKA ARBETSCYKEL" blinkar (fig. 1.L).
5. Tryck på knappen "BEKRÄFTA" (fig. 1.G). Ikonen (fig. 1.L) tänds med fast sken för att bekräfta åtgärden.
6. Stäng kåpan (fig. 1.B). Robotgräsklipparen börjar arbeta.

ANMÄRKNING: detta läge garanterar kanske inte tillräcklig täckning av trädgården, både när det gäller tid som krävs och vad gäller klippresultatets enhetlighet, särskilt om trädgården har en oregelbunden form. För att uppnå maximal effektivitet för robotgräsklipparen rekommenderas det att arbetstiderna programmeras.

### 3.2. BESKRIVNING AV REGLAGEN SOM FINNS PÅ ROBOTGRÄSKLIPPAREN

Lista över kommandon, indikatorer och deras funktion:

- "STOPP"-knapp (fig. 1.A): används för robotgräsklipparens säkerhetsstopp.
- "SÄKERHETSNYCKELN" (fig. 1.D): används för säkerhetsavstängning av robotgräsklipparen.
- "ON/OFF"-knapp (fig. 1.E): används för att slå på och stänga av robotgräsklipparen och kvittera larmen.

- Knappen "VAL AV LÄGE" (fig. 1.F): används för att välja robotgräsklipparens driftläge och för att forcera en återgång till laddningsbasen.
- Knappen "BEKRÄFTELSE" (fig. 1.G): används för att bekräfta det inställda driftläget.
- Ljusikon "SCHEMALAGT PROGRAM" (fig. 1.I): används för att visa det schemalagda programmets inställning.
- Ljusikon "ENSTAKA ARBETSCYKEL" (fig. 1.L): används för att visa inställningen av den enstaka arbetscykeln.
- Ljusikon "ÅTERGÅNG TILL BASEN" (fig. 1.H): används för att visa inställningen av forcerad återgång till robotgräsklipparens laddningsbas.
- Knappen "BLUETOOTH" (fig. 1.M): används endast av servicecentret för diagnostiska ändamål.
- Ljusikon "LARM" (fig. 1.N): används för att visa larmstatus.
- Ljusikon "BATTERI" (fig. 1.O): används för att visa batteriladdningen.

ANMÄRKNING: För en mer detaljerad beskrivning av reglagen som listas ovan, se den kompletta handboken.

### 3.3. ANVÄNDNING AV LADDNINGSBASEN

Laddningsbasen är försedd med en lysindikator (fig. 8.N) som tänds så som anges nedan:

- Kontrolllampan är släckt: laddningsbasen är inte strömsatt eller roboten är i basen.
- Indikator med fast ljus: robotgräsklipparen är inte ansluten till laddningsbasen och antensignalen överförs korrekt.
- Blinkande kontrollampa: laddningsbasen är inte konfigurerad på rätt sätt eller det finns ett fel i laddningsbasen. Se den kompletta handboken.

### 3.4. BATTERILADDNING

Med proceduren "BATTERILADDNING" kan du ladda robotgräsklipparen manuellt.

1. Placera robotgräsklipparen på laddningsbasen (fig. 9.R).
2. Skjut robotgräsklipparen på laddningsbasen tills laddningskontakten är inkopplad (fig. 9.S).
3. Tryck på "STOPP"-knappen (fig. 9.A) för att öppna kåpan (fig. 9.B) och använd styrkonsolen (fig. 9.C).
4. Slå på robotgräsklipparen med "ON/OFF"-knappen (fig. 9.E).
5. Lysikonen "BATTERI" (fig. 9.O) blinkar blå när robotgräsklipparen laddas.
6. Stäng kåpan (fig. 9.B).
7. Låt robotgräsklipparen laddas åtminstone den tid som visas i avs. 2.3.3.

ANMÄRKNING: Batteriladdningen före vinterförvaring måste utföras enligt vad som anges i avs. 4.3.

### 3.5. REGLERING AV KLIPPHÖJDEN

För att justera klipphöjden följer du vägledningen i appen.



**OBS:**  
Rör inte klippaggregatet när du justerar klipphöjden.

ANMÄRKNING: Längden för gräset som klipps av robotgräsklipparen får inte överstiga 10 mm.

## 4. UNDERHÅLL



**OBS:**  
Använd endast originalreservdelar.



**OBS:**  
Installerade säkerhetsanordningar får inte ändras, kringgås eller tas bort.



**OBS:**  
Fara för skärsår på händerna.  
Använd skyddshandskar för att undvika fara för skärning av händerna.



**OBS:**  
Fara för att få fint damm i ögonen.  
Använd skyddsglasögon för att undvika risken att få fint damm i ögonen.



**VARNING:**  
Att använda för mycket vatten kan orsaka skadliga infiltreringar i de elektriska komponenterna.



**FÖRBUD:**  
Använd inte vattenstrålar under tryck.



**FÖRBUD:**  
För att inte irreversibelt skada elektriska och elektroniska komponenter, sänk inte ner robotgräsklipparen i vatten, helt eller delvis.



**FÖRBUD:**  
Tvätta inte invändiga delar av robotgräsklipparen för att undvika skador på elektriska och elektroniska komponenter.



**FÖRBUD:**  
Använd inte lösningsmedel eller bensin för att inte skada lackerade ytor och komponenter av plast.

### 4.1. PROGRAMMERAT UNDERHÅLL

Se till att rengöra produkten regelbundet och byta ut slitna delar för bättre användning och längre livslängd.

Utför ingreppen med den frekvens som anges i tabellen.

FREKVENNS	KOMPONENT	TYP AV INGREPP
Varje vecka	Blad	Gör rent och kontrollera bladets effektivitet. (Se avs. 4.2)
		Bladet ska bytas ut om det är böjts på grund av en stöt eller om det är slitet. (Se avs. 4.2)
Månadsvis	Laddningskontakter	Rengör och ta bort eventuella oxidationer. (Se den kompletta handboken)
	Robotgräsklippare	Gör rent. (Se den kompletta handboken)
I slutet av klippasongen eller var sjätte månad om robotgräsklipparen inte används	Laddningsbas och strömkabel	Kontrollera slitage eller försämringen och byt ut dem vid behov. (Se den kompletta handboken)
	Batteri	Utför batteriladdningen innan du lägger undan batteriet för förvaring. (Se avs. 4.3)

Årlig eller i slutet av gräsklippningssäsongen	Robotgräsklippare	Utför servicetillfället vid en auktoriserad serviceverkstad. (Se avs. 4.1)
------------------------------------------------	-------------------	----------------------------------------------------------------------------

Det är nödvändigt att göra underhållsservice årligen vid ett auktoriserat servicecenter för att hålla robotgräsklipparen i gott skick.

ANMÄRKNING: eventuella fel på grund av underlåtenhet att genomföra den årliga servicen kommer inte att erkännas under garantin.

### 4.2. BYTE AV KLIPPNINGSBLAD

- Tryck på "STOPP"-knappen (fig. 1.A) för att stoppa robotgräsklipparen och öppna skyddskåpan (fig. 1.B).
- Ta ut säkerhetsnyckeln (fig. 1.C).
- Vänd robotgräsklipparen upp och ner, var noga med att inte skada det floterande skyddet.
- Lossa fästskruvarna (fig. 10.E).
- Byt ut klippningsbladen (fig. 10.D) och fästskruvarna (fig. 10.E).
- Dra åt fästskruvarna (fig. 10.E).

### 4.3. UNDERHÅLL OCH LAGRING AV BATTERIET FÖR VINTERN

- Ladda batteriet enligt vägledningen i appen, som är tillgänglig från sidan "Inställningar".
- Rengör robotgräsklipparen (se den kompletta handboken)
- Förvara robotgräsklipparen på en torr plats skyddad mot frost och se till att den är avstängd.

ANMÄRKNING: För mer detaljerade uppgifter, se den kompletta handboken.

ANMÄRKNING: Registrering av laddningen via appens procedur krävs för att batteriets garanti ska vara giltig.

### 4.4. BATTERIBYTE

Batteribytet får endast utgöras av STIGAS TEKNISKA SERVICEPERSONAL.

Kontakta ett servicecenter eller din återförsäljare om batteriet behöver bytas ut.

## 5. TRANSPORT, LAGRING OCH BORTSKAFFANDE

### 5.1. TRANSPORT

ANMÄRKNING: Vi rekommenderar användning av originalemballaget för transport över längre avstånd.

- Tryck på "STOPP"-knappen (fig. 11.A) för att stoppa robotgräsklipparen och öppna skyddskåpan (fig. 11.B).
- Ta ut säkerhetsnyckeln (fig. 11.C).
- Rengör robotgräsklipparen (se den kompletta handboken)
- Lyft robotgräsklipparen i det särskilda handtaget (fig. 11.D) och bär den, var noga med att hålla klippbladet borta från kroppen.

## 5.2. FÖRVARING

Robotgräsklipparen måste förvaras horisontellt på en torr och frostfri plats efter rengöring och batteriladdning för vinterförvaring av batteriet (se kap. 4). Under långa perioder när robotgräsklipparen inte används ska du koppla bort laddningsbasen och satellitreferensstationen från elnätet.

## 5.3. BORTSKAFFANDE



**OBS:**  
Kontakta ett auktoriserat servicecenter för uttagning av batteriet ur robotgräsklipparen.

1. Emballaget ska bortskaffas på ett hållbart sätt i förutsedda uppsamlingsbehållare eller hos auktoriserade insamlingscentraler.
2. Kassera robotgräsklipparen i enlighet med lokala lagenliga krav.
3. Kontakta en lämplig återvinnings- och bortskaffningsanläggning eftersom robotgräsklipparen klassificeras som WEEE (Waste Electrical and Electronic Equipment).
4. Användaren ska obligatoriskt bortskaffa batterierna på ett hållbart sätt i särskilda uppsamlingsbehållare eller hos auktoriserade insamlingscentraler.

## 6. FELSÖKNING



**OBS:**  
Stoppa robotgräsklipparen under säkra villkor (se avs. 1.4).

Nedan finns en lista över eventuella avvikelser som kan uppstå under arbetsfasen.

Onormala vibrationer. Robotgräsklipparen är bullrig.	Skadad skiva eller klippblad	Byt ut skadade komponenter (se avs. 4.2).
	Klippaggregatet är blockerat av materialrester (band, rep. plastbitar osv.)	Stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden (se avs. 1.4). Frigör klippbladet.
	Robotgräsklipparen startade med oförutsedda hinder (nedfallna grenar, föremål som glömts, osv.).	Stäng av robotgräsklipparen under säkra förhållanden (se avs. 1.4). Avlägsna hindren och starta om robotgräsklipparen.
	Funktionsfel på elmotorn.	Kontakta en serviceverkstad för att byta motor.
	För högt gräs.	Öka klipphöjden (se avs. 3.5). Gör en testklippning i området med en normal gräsklippare.
Robotgräsklipparen ställs inte in riktigt i laddningsstationen	Problem med laddningsbasens antenn.	Kontakta en serviceverkstad om problemet kvarstår.
	Jorden ger efter i närheten av laddningsbasen.	Återställ korrekt placering av laddningsbasen. (Se avs. 2.3.1).
	Laddningsbasen har inte kalibrerats korrekt, eller så finns det elektromagnetiska störningar i närheten av basen.	När du har eliminerat störningskällorna kalibrerar du laddningsbasen via appen. Se den kompletta handboken.
Laddningsbaslampan tänds inte när roboten är utanför laddningsbasen.	Matningsspänning saknas eller ett fel har uppstått i laddningsbasen.	Kontrollera att kopplingen till nätaggregatets strömanslutning är korrekt. Kontrollera integriteten hos anslutningskabeln.
Laddningsbasens indikator blinkar.	Det finns ett fel i laddningsbasen. Se den kompletta handboken.	Koppla bort laddningsbasen och sätt på den igen efter några minuter. Kontakta en serviceverkstad om problemet kvarstår.
	Laddningsstationen är inte korrekt konfigurerad.	Konfigurera laddningsbasen via appen. Se den kompletta handboken.
Varningsikonen lyser på tangentbordet	Indikerar avvikelser/felförhållanden.	Se appen för mer information eller se den kompletta handboken
Robotgräsklipparen stannar tillfälligt i arbetsområdet	Låg GPS-signal	Kontakta en serviceverkstad om problemet kvarstår

## 7. TEKNISKA SPECIFIKATIONER

SPECIFIKATIONER	TYP: SRSA01 (se produktens märkplåt)	TYP: SRBA01 (se produktens märkplåt)
Bredd (BxHxD)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Robotgräsklipparens vikt	Beror på modell: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Beror på modell: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Klipphöjd (min-max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Bladets diameter	180 [mm]	260 [mm]
Klippastighet	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Rörelsehastighet	22 [m/min]	Beror på modell: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maximal lutning	45 %	50 %
Maximal lutning längs omkretsen	20 %	
Typ av klippningssystem	4 svängbara gräsklippningsblad	6 svängbara gräsklippningsblad
Kontroll av klippaggregatet	322104105/0	
Ljudeffektnivå som detekterats	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Osäkerhet om bullerutsläpp, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Ljudeffektnivå som garanteras	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Ljudnivå i operatörens öra	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Robotgräsklipparens IP-klassificering	IPX5	
IP-klassificering av laddningsstationen	IPX1	
Matarens IP-klassificering	IP67	
Robotgräsklipparens driftsmiljötemperatur [°C]	0 ÷ 50	
Driftstemperatur för laddningsstationen [°C]	-10 ÷ 50	
Matardriftens miljötemperatur [°C]	-10 ÷ 50	
Arbetskapacitet	Beror på modell (*)	Beror på modell (*)
Strömförsörjning	Ingång: 100-240 Vac, 1,2 A; Utgång: 30 Vcc, 2 A	Beror på modell: Ingång: 100-240 Vac, 1,2 A; Utgång: 30 Vcc, 2 A; Ingång: 200-240 Vac, 0,8 A; Utgång: 30 Vcc, 4 A (*)
Batterimodell	Beror på modell: 25,2 V - 2 Ah; 25,2 V - 2,5 Ah; 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 6 Ah (*)	Beror på modell: 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 2x5 Ah; 25,2 V - 2x6 Ah (*)
Laddningstid	Beror på modell: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Beror på modell: 150 [min]; 180 [min] (*)
Anslutbarhet	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigationsteknik	AGS, GNSS-RTK	

(\*) För ytterligare information om den specifika modellen, se den kompletta handboken som finns tillgänglig online (se QR-kod på första sidan i detta häfte).



## DANSK - Oversættelse af den originale instruktionsbog

Den fulde instruktionsbog er disponibel:

- ▷ på webstedet [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ på appen STIGA.GO, disponibel hos App Store og Google Play
- ▷ ved at scanne QR-koden



BEMÆRK: anvisningerne i denne instruktionsbog gælder for alle modeller til den autonome robotplæneklipper. Figureerne, uden specifikation, henviser til platformen SRSA01.

BEMÆRK: Denne manual indeholder grundlæggende instruktioner, primært relateret til sikkerheden. For korrekt installation skal den komplette brugsanvisning læses og følges nøje (se ovenfor).

## 1. SIKKERHED

### FORPLIGTELSE:

Skal læses grundigt før brug og opbevares til fremtidige henvisninger.

### 1.1. SIKRE DRIFTSMÆSSIGE FREMGANGSMÅDER

#### Uddannelse

- a. Læs anvisningerne grundigt, kend til betjeningsanordningerne og korrekt brug af maskinen.
- b. Maskinen er ikke beregnet til at blive brugt af børn eller af personer med begrænsede fysiske, sensoriske eller mentale egenskaber eller med manglende erfaring og kendskab, eller personer uden kendskab til disse anvisninger. De lokale forordninger kan muligvis begrænse operatørens alder.
- c. Operatøren eller brugeren anses som ansvarlig for ulykker eller risici, der involverer andre personer eller andre personers udstyr.

#### Klargøring

- a. Sørg for at systemet til automatisk afgrænsning af området er programmeret korrekt iht. anvisningerne.
- b. Undersøg jævnligt området hvor maskinen bruges, og fjern sten, stave, kabler og ethvert andet fremmedlegeme, som eventuelt kan hindre funktionen.
- c. Undersøg jævnligt knivene, knivenes bolte og skæreenheden for at kontrollere, at de ikke er slidte eller beskadigede. Udskift knivene og de bolte der er slidte

eller beskadigede parvis for at bevare maskinens ligevægt.

- d. Advarselssignaler skal placeres omkring maskinens arbejdsområde, hvis den bruges på offentlige områder eller områder der er åbne for offentligheden. Signalerne skal omfatte følgende tekst: "Advarsel! Automatisk plæneklipper! Hold afstand fra maskinen! Hold opsyn med børnene!"

### 1.1.1. FUNKTION

#### Generelle oplysninger

- a. Maskinen må ikke bruges med defekte reparationer eller manglende sikkerhedsanordninger, f.eks. uden beskyttelsesværn.
- b. Anbring ikke hænder eller fødder i nærheden af eller under de roterende dele. Hold dig på afstand fra udkastningsåbningen.
- c. Man må ikke røre maskinens bevægende dele, før de er standset helt.
- d. Man skal altid anvende kraftigt fodtøj og lange bukser under maskinens drift.
- e. Løft eller transportér aldrig maskinen, mens motoren kører.
- f. Afmontér enhedens inaktiveringsmekanisme:
  - Før en tilstopning fjernes;
  - Inden kontrol, rengøring eller reparation af maskinen.
- g. Maskinen må ikke efterlades uden opsyn i nærheden af kæledyr, børn eller andre personer.

#### Vedligeholdelse og opbevaring

- a. Stram alle møtrikker, bolte og skruer godt for at sikre maskinens drift.
- b. Kontrollér jævnligt om robotplæneklipperen er slidt eller ødelagt.
- c. Af sikkerhedsmæssige hensyn skal man udskifte slidte eller beskadigede dele.
- d. Sørg for at knivene kun udskiftes med egnede reservedele.
- e. Sørg for at batterierne genoplades med

den korrekte batterioplader, som anbefales af fabrikanten. En forkert brug kan medføre elektriske stød, overophedning eller udsivning af ætsende væske fra batteriet.

- f. I tilfælde af udsivning af elektrolyt, skal man vaske med vand/neutraliseringsmiddel og opsøge læge, hvis væsken kommer i kontakt med øjnene osv.
- g. Maskinens vedligeholdelse skal udføres i overensstemmelse med fabrikantens anvisninger.

## 1.2. PRODUKT BESKRIVELSE

Robotplæneklipperen (Fig. 2.A) er konstrueret og fremstillet til automatisk at slå græsset på et hvilket som helst tidspunkt af døgnet.

Afhængigt af de forskellige egenskaber for den overflade, der skal klippes, kan robotplæneklipperen programmeres til at arbejde i flere områder, der afgrænses af en virtuel grænse og forbundet med de virtuelle omlagte strækninger.

I løbet af arbejdet klipper robotplæneklipperen græsset i det område, der afgrænses af den virtuelle grænse (Fig. 2.B). Når robotplæneklipperen befinder sig i nærheden af den virtuelle grænse (Fig. 2.B) eller støder imod en forhindring (Fig. 2.C) skifter den retning i henhold til den valgte navigationsstrategi. Robotplæneklipperen udfører automatisk og fuldstændig klipping af den afgrænsede græsplæne.

Produktet fungerer via satellitsignal, og kræver installation af en ladestation (Fig. 2.F, 2.G) med en integreret satellitreferencestation (Fig. 3.C), som også kan installeres for sig selv. Robotplæneklipperen og satellitreferencestationen kommunikerer indbyrdes via 3G/4G-modulerne udstyret med SIM-kort. Robotplæneklipperens driftsteknologi baseres på kommunikation af data mellem Cloud STIGA og selve robotten. Abonnementsgebyret er påkrævet for funktionen til robotplæneklipperen, og afhænger af den nødvendige datamængde. Desuden er en mobil anordning også nødvendig (smartphone) for at bruge produktet.

Enhver anden brug er farlig og kan medføre kvæstelser og/eller materielle skader. Uegnet brug er for eksempel følgende (men ikke udelukkende): transport af personer, børn eller dyr på maskinen; at lade sig transportere af maskinen; anvendelse af maskinen til at trække eller skubbe laster; bruge maskine til klipping af grønne planter, som ikke er græs.

**BEMÆRK:** Abonnementsgebyret er påkrævet for funktionen til robotplæneklipperen, og afhænger af den nødvendige datamængde.

## 1.3. SYMBOLER OG SKILTE



**ADVARSEL:**  
Læs brugsanvisningerne, før produktet igangsættes.



**ADVARSEL:**  
Fare for udslyngning af genstande mod kroppen.  
Man skal holde sikker afstand fra maskinen under brug.



**ADVARSEL:**  
Sørg for at holde hænder og fødder uden for huset, hvor skæreeanordningen er anbragt.  
Afmontér inaktiveringsmekanismen, før du foretager indgreb på maskinen eller før den løftes.



**ADVARSEL:**  
Sørg for at holde hænder og fødder uden for huset, hvor skæreeanordningen er anbragt.  
Stige ikke op på maskinen.



**FORBUDT:**  
Sørg for, at der ikke findes personer (især børn, ældre eller mennesker med handicap) samt kæledyr i arbejdsområdet, når maskinen er i brug.  
Hold børn, andre personer og husdyr på sikker afstand, mens maskinen arbejder.



**FORBUDT:**  
Brug ikke højtryksrensere på maskinen for at rengøre eller vaske den.

## 1.4. STANDSNING OG SLUKNING AF ROBOTPLÆNEKLIPPEREN UNDER SIKRE FORHOLD



**FORPLIGTELSE:**  
Robotplæneklipperen skal altid slukkes under sikre forhold før enhver form for rengøring, transport eller vedligeholdelse.

- Tryk på knappen "STOP" (Fig. 1.A) for at standse robotplæneklipperen under sikre forhold, og åbn beskyttelsesdækslet (Fig. 1.B).
- Tryk på slukningsknappen (Fig. 1.E) i et par sekunder, og vent på, at lysdioden på den samme knap slukker.
- Først når lysdioden er slukket (Fig. 1.E), slås sikkerhedsnøglen fra (Fig. 1.D) for at slukke robotplæneklipperen på en sikker måde.
- Luk beskyttelsesdækslet (Fig. 1.B).
- Robotplæneklipperen er standset og slukket under sikre forhold.

## 2. INSTALLATION



**ADVARSEL:**  
Det er ikke tilladt at ændre, manipulere med, undvige, fjerne de installerede sikkerhedsanordninger.

**BEMÆRK:** Kontakt en STIGA-forhandler for yderligere forklaringer om produktets installation.

### KOMPONENTER TIL INSTALLATIONEN (Fig. 3)

(A) Ladestation, (B) Strømforsyning til ladestationen, (C) Satellitreferencestation, (D) Skruer til fastgøring af ladestationen, (E) Bøjle til adskilt montering af satellitreferencestationen, (F) Strømforsyning til adskilt installation af satellitreferencestationen (ekstraudstyr), (G) Forlængerledning på 5 m eller 15 m (H) Mobilenhed (ekstraudstyr).

## 2.1. KONTROL AF FORUDSÆTNINGERNE TIL INSTALLATIONEN

### 2.1.1. KONTROL AF HAVEN:

- Undersøg havens tilstand for registrering af de virtuelle grænser, af forhindringerne og de områder der skal udelukkes.
- Jævn terrænet, så der ikke dannes vandpytter efter regn.

### 2.1.2. KONTROLLER AF LADESTATIONENS, STRØMFORSYNINGSENHEDENS OG SATELLITREFERENCESTATIONENS INSTALLATION:



#### FARE FOR STØD:

Man skal råde over et strømudtag der opfylder kravene i landets gældende lovgivning.



#### FARE FOR STØD:

Det medfølgende kredsløb skal beskyttes af en fejlstrømsafbryder (RCD) med en aktiveringsstrøm på maks. 30 mA.



#### FARE FOR STØD:

Strømforsyningensheden må ikke sluttes til et strømudtag, hvis stikket eller kablet er beskadiget.

Man må ikke tilslutte eller røre et beskadiget kabel, før strømforsyningen afbrydes.

Et beskadiget kabel kan medføre kontakt med spændingsførende dele.

1. Ved plænenes kant klargøres et plant område til at anbringe ladestationen. Ladestationen skal installeres på et sted, hvor satellitsignalet kan nå frem, helst i et område af haven, hvor himlen er fuldt synlig.
2. Området omkring ladestationen skal være mindst 2 m bredt og mindst 3 m langt uden forhindringer.
3. Hvis himlen ikke er helt synlig fra ladestationens installationspunkt, skal satellitreferencestationen installeres på et andet sted

**BEMÆRK:** Himlen anses for at være helt synlig, når den er fri i en vinkel på mindst 120 grader i alle retninger.



#### ADVARSEL:

Forsyningskablet, strømforsyningen, forlængerledningen og ethvert andet elkabel, som ikke hører til produktet skal finde sig uden for plæneklipperens område for at holde dem langt fra farlige komponenter i bevægelse og undgå skader på kablerne, som kan medføre kontakt med komponenter under spænding.

4. Forbered området til strømforsyningens installation, så den ikke befinder sig i risiko for at blive våd i tilfælde af dårligt vejr. Det tilrådes fortrinsvist at installere den i et lukket rum, som er beskyttet mod vind og vejr, på et sted som ikke er nemt at tilgå for uvedkommende.

### 2.1.3. KONTROLLER TIL DEFINERING AF DE VIRTUELLE GRÆNSER:

1. Kontrollér at arbejdsområdets maksimale hældning er mindre end eller svarer til 45 % eller 50 % alt efter modellen (se Afsn.7 TEKNISKE DATA). For defineringen af de virtuelle grænser skal man overholde reglerne, som anføres på Fig. 4.



#### ADVARSEL:

Robotten kan klippe græsset med hældning på maks. 45 % eller 50 % alt efter modellen. I tilfælde af manglende overholdelse af brugsanvisningen vil robotten glide og køre ud af arbejdsområdet



#### ADVARSEL:

Områder med hældninger der er stejlere end de tilladte kan ikke klippes. Placeres den virtuelle grænse foran skråningen for at udelukke det pågældende område på græsplænen fra klipningen.

2. Kontrollér hele arbejdsområdet: vurder forhindringerne og de områder der skal udelukkes fra arbejdsområdet, som skal programmeres som områder der skal undgås.

## 2.2. KRITERIER TIL AFGRÆNSNINGEN AF ARBEJDSOMRÅDERNE OG DE OMLAGTE STRÆKNINGER

1. Hvis der findes vejbelægning eller en indkørsel på samme niveau som plænen, kan den virtuelle grænse svare til vejbelægningens kant (Fig. 5.A).
2. Hvis der findes en swimmingpool, lille sø eller udgravning, skal den virtuelle grænse programmeres med en afstand på mindst 1 meter. Hvis swimmingpoolen, den lille sø eller udgravningen er placeret efter en skråning, skal den virtuelle grænse programmeres med en afstand på mindst 1,5 meter (Fig. 5.B).
3. Hvis der findes træer med udstående rødder, skal den virtuelle grænse programmeres, så den undgår robotplæneklipperens passage på de usammenhængende overflader (Fig. 5.C).
4. Den virtuelle grænse skal programmeres, så robotplæneklipperen holder en afstand på mindst 30 cm fra områder med grus eller skærver (Fig. 5.D).
5. I et område med hældning skal man overholde oplysningerne fra Afsn.2.1.3.
6. I tilfælde af kontinuerlige strukturelle elementer (murværk, hegn, hække osv.) med en højde på over 50 cm, skal den virtuelle grænse programmeres med en afstand på mindst 40 cm fra disse (Fig. 5.E).
7. I alle de andre tilfælde skal den virtuelle grænse overholde minimumsafstand på 30 cm mellem robotplæneklipperen og forhindringen (Fig. 5.F).
8. Hvis forhindringernes indbyrdes afstand er mindre end 150 cm, skal de begrænses som én enkel forhindring ved at overholde de ovenstående afstande (Fig. 5.G).



#### FORSIGTIG:

Arbejdsområdet og generelt områderne, hvor robotplæneklipperen kan køre, skal begrænses med et hegn, som man ikke kan kravle over.

### 2.2.1. SMALLE PASSAGER

1. I tilfælde af smalle passager skal afstanden mellem den til virtuelle grænser være  $Z \geq 2$  m (Fig.6.A).
2. I tilfælde af en passage, hvor afstanden mellem de virtuelle grænser er  $< 2$  m, vil den del af området, der ligger bag flaskehalsen (Fig.6.A) ikke kunne nås af robotplæneklipperen på automatisk vis. I dette tilfælde skal der programmeres to separate virtuelle skærezoner (Fig. 6.B) og forbinde dem med en virtuel overførselsvej (Fig.6.C). Se den komplette manual.

### 2.2.2. STRÆKNING, SOM SKAL UDELUKKES

Områder i haven, hvor der blandt andet findes områder, som ikke skal klippes, skal forbindes vha. de omlagte strækninger. Strækninger, der skal udelukkes, skal overholde den maksimale hældningsgrænse på 20 %.

1. Find de mulige gennemgange, den mest hensigtsmæssige omlagte strækning, som giver mulighed for at opretholde den største afstand fra eventuelle forhindringer, og ikke krydser områder der normalt er beregnet til parkering, forbipasserende køretøjer eller, som bruges af mennesker til at gå forbi.
2. Strækningen, der skal udelukkes, omfatter en manøvrezone, der strækker sig 1 m til højre og 1 m til venstre for den registrerede bane (Fig. 7.A). Følgende minimumsafstande mellem manøvreområdet og de forskellige haveelementer skal overholdes: 30 cm fra forhindringer afgrænset af virtuelle perimetre eller områder, der ikke skal klippes (Fig. 7.B), 30 cm fra faste ubegrænsede forhindringer eller kontinuerlige strukturelle elementer (Fig. 7.C), 1 m fra offentlige veje (Fig. 7.D), 1 m fra swimmingpools (Fig. 7.E), 1 m fra gangstier (Fig. 7.F), 1 m fra klipper eller stejle skrænter (Fig. 7.G).
3. I tilfælde af smalle passager, hvor ovenstående afstande ikke kan overholdes, skal passagen afgrænses med barrierer, som ikke kan overskrides, hvis de ikke allerede findes.

**BEMÆRK:** Strækninger, som skal udelukkes, der er optaget i smalle passager, kan have utilstrækkelig satellitmodtagelse, hvilket påvirker robotplæneklipperens driftsnøjagtighed.

## 2.3. INSTALLATION AF KOMPONENTERNE



### FARE FOR STØD:

Brug kun batterioplader og strømforsyningsenhed som leveres af fabrikanten. U hensigtsmæssig brug kan foranledige elektriske stød og/eller overophedning.



### FORSIGTIG:

Fare for snitsår på hænder. Anvend sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne.



### FORSIGTIG:

Fare for støv i øjnene. Brug beskyttelsesbriller for at undgå risiko for støv i øjnene.



### FARE FOR STØD:

Slut kun strømforsyningen til, når alle installationsprocedurer er overstået. Om nødvendigt deaktiveres den overordnede strømforsyning under installationen.

### 2.3.1. INSTALLATION AF LADESTATIONEN

Ladestationen kan installeres i arbejdsområdet eller i et område, som er forbundet med dette gennem en omlagt strækning.

1. Kontrollér forudsætningerne til installationen, som vist i Afsn. 2.1.2.
2. Om nødvendigt forberedes terrænet, så ladestationens overflade (Fig. 8.L) er på samme niveau som plænen. Jorden skal være helt plan og kompakt for at undgå, at ladestationens bund deformeres.

3. Fastgør ladestationen (Fig. 8.L) til jorden med fastgøringsskruerne (Fig. 8.M).
4. Kontrollér, at satellitreferencestationen (Fig. 8.A) er forbundet med ladestationen gennem dennes stik.
5. Slut strømforsyningen til ladestationen, og skru stikket i.
6. Slut strømforsyningens stik til stikkontakten.
7. Kontrollér at kontrollampen på ladestationen er tændt med fast lys, når robotplæneklipperen ikke befinder sig på den (Fig. 8.N) er tændt (se Afsn. 3.3)

### 2.3.2. INSTALLATION AF SATELLITREFERENCESTATIONEN

Satellitreferencestationen (Fig. 8.A) kræver fuldt udsyn til himlen. Den leveres med ladestationen, og installeres under beskyttelsesdækslet (Fig. 8.C).

Hvis ladestationen (Fig. 8.L) ikke placeres på et område, hvor himlen er helt synlig, skal man flytte satellitreferencestationen (Fig. 8.A) fra ladestationen, og installere den på et område, hvor himlen er helt synlig. Himlen anses for at være helt synlig, når den er fri i en vinkel på mindst 120 grader i alle retninger. Henvi til den komplette manual ifm. adskilt installation af satellitreferencestationen.



### FORSIGTIG:

Af sikkerhedsmæssige grunde må satellitreferencestationen aldrig flyttes efter programmeringen af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås. Robotplæneklipperen kan køre ud af det programmerede arbejdsområde. Hvis referencestationen flyttes, skal man gentage programmeringen.

### 2.3.3. GENOPLADNING AF ROBOTPLÆNEKLIPPEREN EFTER INSTALLATIONEN

Før produktet anvendes for første gang, skal batterierne genoplades i mindst 2 timer.

## 2.4. PROGRAMMERING AF DE VIRTUELLE GRÆNSER, DE OMLAGTE STRÆKNINGER OG DE OMRÅDER, DER SKAL UNDGÅS

Programmering af de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås, udføres vha. de relevante guidede procedurer i APP "STIGA.GO". Proceduren kræver, at man styrer robotplæneklipperen manuelt ved at gå ved siden af den i henhold til de generelle kriterier i Afsn. 2.2.



### FORSIGTIG:

Driftsområdet eller de strækninger, som maskiner bruger til at flytte rundt, skal indstilles på en måde der udelukker offentlige områder, områder der som regel bruges til parkering, som køretøjer kører igennem eller, hvor personer færdes for at undgå skader på personer, ting eller ulykker på køretøjer.



### FORSIGTIG:

Af hensyn til egen sikkerhed og for at forebygge skader på personer eller ting, skal brugeren først gøre sig bekendt med området, hvor robotplæneklipperen bruges manuelt. Under robotens betjening skal man gå forsigtigt for at undgå at falde.

**FORSIGTIG:**

**Arbejdsområdet og generelt områderne, hvor robotplæneklipperen kan køre, skal begrænses med et hegn, som man ikke kan kravle over. Sørg for at hegnet er hensigtsmæssigt, eller overvåg robotplæneklipperen under arbejdet.**

### 3. FUNKTION

#### 3.1. MANUEL FUNKTION AF ROBOTPLÆNEKLIPPEREN

Robotplæneklipperen kan anvendes uden at udføre programmering af arbejdstimerne. I denne tilstand udfører robotplæneklipperen en arbejds cyklus, vender tilbage til ladestationen, og bliver dér indtil næste manuelle start.

For at anvende maskinen i denne funktion er det dog nødvendigt at programmere de virtuelle grænser, de omlagte strækninger og de områder, der skal undgås (se Afsn.2.4)

1. Anbring robotplæneklipperen på ladestationen eller under alle omstændigheder inden for installationens omkreds.
2. Tryk på knappen "STOP" (Fig. 1.A) for at åbne dækslet (Fig. 1.B), og få adgang til betjeningskonsollen (Fig. 1.C).
3. Tryk på knappen "ON/OFF" (Fig. 1.E) i 5 sekunder for at tænde robotplæneklipperen.
4. Tryk på knappen "VALG AF FUNKTION" (Fig. 1.F), indtil det ene ikon blinker "ENKELT DRIFTS CYKLUS" (Fig. 1.L).
5. Tryk på knappen "BEKRÆFT" (Fig. 1.G). Ikonet (Fig. 1.L) tænder med fast lys for at bekræfte proceduren.
6. Luk dækslet (Fig. 1.B). Robotplæneklipperen starter arbejdet.

**BEMÆRK:** denne tilstand garanterer muligvis ikke en hensigtsmæssig dækning af haven, både hvad angår den nødvendige tid og hvad angår klipningens ensartethed, især hvis havens form ikke er regelmæssig. Vi anbefaler at udføre programmeringen af arbejdstimerne for at sikre robotplæneklipperens maksimale effektivitet.

#### 3.2. BESKRIVELSE AF BETJENINGSANORDNINGERNE PÅ ROBOTPLÆNEKLIPPEREN

Liste over betjeningsanordninger, indikatorer og deres funktion:

- Knappen "STOP" (Fig. 1.A): er beregnet til at stoppe robotplæneklipperen på en sikker måde.
- "SIKKERHEDSNØGLE" (Fig. 1.D): er beregnet til at slukke robotplæneklipperen på en sikker måde.
- Knappen "ON/OFF" (Fig. 1.E): er beregnet til at tænde og slukke robotplæneklipperen og nulstille alarmerne.
- Knappen "VALG AF FUNKTION" (Fig. 1.F): er beregnet til at vælge robotplæneklipperens driftsfunktion og til at tvinge den til at køre tilbage til ladestationen.
- Knappen "BEKRÆFT" (Fig. 1.G): er beregnet til at bekræfte den indstillede driftstilstand.
- Tændt ikon "PLANLAGT PROGRAM" (Fig. 1.I): er beregnet til at vise indstillingen af det planlagte program.
- Tændt ikon "ENKELT ARBEJDS CYKLUS" (Fig. 1.L): er beregnet til at vise indstillingen af den enkelte arbejds cyklus.
- Tændt ikon "TILBAGEKØRSEL TIL STATIONEN" (Fig. 1.H): er beregnet til at vise indstillingen for robotplæneklipperens påtvungne tilbagekørsel til ladestationen.
- Knappen "BLUETOOTH" (Fig. 1.M): bruges kun af

- servicecenteret til diagnosticeringsaktiviteter.
- Tændt ikon "ALARM" (Fig. 1.N): er beregnet til at vise alarmtilstandene.
- Tændt ikon "BATTERI" (Fig. 1.O): er beregnet til at vise batteriets opladning.

**BEMÆRK:** Rådfør med den komplette manual for at mere detaljeret beskrivelse af de ovenstående betjeningsanordninger.

#### 3.3. LADESTATIONENS FUNKTION

Ladestationen har en tændt kontrollampe (Fig. 8.N), der tænder, som angivet nedenfor:

- Slukket kontrollampe: ladestationens strømforsyning er afbrudt, og robotten befinder sig ved stationen.
- Kontrollampe med fast lys: robotplæneklipperen er ikke sluttet til ladestationen, og antennesignalet udsendes korrekt.
- Blinkende kontrollampe: ladestationen er ikke konfigureret korrekt, eller der er fejl i ladestationen. Se den komplette manual.

#### 3.4. OPLADNING AF BATTERI

Proceduren "OPLADNING AF BATTERI" gør det muligt at genoplade robotplæneklipperen manuelt.

1. Placer robotplæneklipperen på ladestationen (Fig. 9.R).
2. Lad robotplæneklipperen glide på ladestationen, indtil opladningsstikket tilkobles (Fig. 9.S).
3. Tryk på knappen "STOP" (Fig. 9.A) for at åbne dækslet (Fig. 9.B), og få adgang til betjeningskonsollen (Fig. 9.C).
4. Tænd robotplæneklipperen vha. tasten "ON/OFF" (Fig. 9.E).
5. Tændt ikon "BATTERI" (Fig. 9.O) blinker med blåt lys. Robotplæneklipperen oplades.
6. Luk dækslet (Fig. 9.B).
7. Lad robotplæneklipperen oplade i mindst den tid der angives i Afsn. 2.3.3.

**BEMÆRK:** Batteriets genopladning før vintersæsonen skal udføres i henhold til oplysningerne i Afsn.4.3.

#### 3.5. JUSTERING AF SKÆREHØJDE

Følg den guidede procedure i APP for at regulere klippehøjden.

**FORSIGTIG:**

**Man må ikke røre skæreanordningen til reguleringen af klippehøjden.**

**BEMÆRK:** Græssets længde, som klippes af robotplæneklipperen, må ikke være højere end 10 mm.

### 4. VEDLIGEHOLDELSE

**FORSIGTIG:**

**Brug kun originale reservedele.**

**FORSIGTIG:**

**Det er ikke tilladt at ændre, manipulere med, undvige, fjerne de installerede sikkerhedsanordninger.**

**FORSIGTIG:**

Fare for snitsår på hænder.  
Anvend sikkerhedshandsker for at undgå risiko for snitsår på hænderne.

**FORSIGTIG:**

Fare for støv i øjnene.  
Brug beskyttelsesbriller for at undgå risiko for støv i øjnene.

**ADVARSEL:**

Overdreven brug af vand kan resultere i, at vandet trænger ind og beskadiger de elektriske komponenter.

**FORBUDT:**

Brug ikke vandstråler under tryk.

**FORBUDT:**

For at undgå uoprettelige skader på de elektriske og elektroniske komponenter må robotplæneklipperen ikke nedsænkes helt eller delvist i vand.

**FORBUDT:**

Vask ikke indersiden af robotplæneklipperen for ikke at beskadige de elektriske og elektroniske komponenter.

**FORBUDT:**

Brug ikke opløsningsmidler eller benzin for ikke at beskadige de malede overflader og plastdelene.

#### 4.1. PROGRAMMERET VEDLIGEHOLDELSE

Sørg for at rengøre produktet jævnligt, og udskifte slidte komponenter for en bedre funktion og længere levetid.

Udfør indgrebene iht. den hyppighed der angives i tabellen.

HVOR OFTE	KOMPONENT	BESKRIVELSE AF INDGREBET
Ugentligt	Kniv	Rengør og kontrollér at kniven fungerer korrekt. (Se Afsn. 4.2)  Hvis kniven er bøjet som følge af sammenstød, eller hvis den er slidt, skal den udskiftes. (Se Afsn. 4.2)
	Opladningskontakter	Rens og fjern eventuel rust. (Se den komplette manual)
Månedligt	Robotplæneklipper	Rengør. (Se den komplette manual)
	Ladestation og strømforsyningskabel	Kontrollér for slidage eller beskadigelser, og udskift dem efter behov. (Se den komplette manual)
Ved sæsonens afslutning eller hver sjette måned, hvis robotplæneklipperen ikke anvendes	Batteri	Oplad batteriet, før det opmagasineres. (Se Afsn. 4.3)
Årligt eller ved sæsonens afslutning	Robotplæneklipper	Foretag eftersynet hos et autoriseret servicecenter. (Se Afsn. 4.1)

Man skal foretage en årlig vedligeholdelse hos et autoriseret servicecenter for at sikre robotplæneklipperens fungerer efter hensigten.

BEMÆRK: garantien dækker ikke eventuelle defekter som skyldes manglende årligt eftersyn.

#### 4.2. UDSKIFTNING AF SKÆREKNIVE

- Tryk på knappen "STOP" (Fig. 1.A) for at standse robotplæneklipperen, og åbne beskyttelsesdækslet (Fig. 1.B).
- Slå sikkerhedsnøglen fra (Fig. 1.C).
- Vend robotplæneklipperen om, og vær opmærksom på ikke at beskadige det flydende dæksel.
- Skru fastgøringsskruerne ud (Fig. 10.E).
- Udskift skæreknivene (Fig. 10.D) og fastgøringsskruerne (Fig. 10.E).
- Stram fastgøringsskruerne (Fig. 10.E).

#### 4.3. VEDLIGEHOLDELSE AF BATTERIET FØR VINTER OG OPLAGRING

- Oplad batteriet i henhold til guiden i APP, som kan findes på siden "Indstillinger".
- Rengør robotplæneklipperen (Se den komplette manual).
- Opbevar robotplæneklipperen på et tørt sted og beskyttet mod frost og sørg for, at den er slukket.

BEMÆRK: Rådfør med den komplette manual for mere detaljerede oplysninger om opladningsproceduren om vinteren.

BEMÆRK: Registreringen af opladningen via proceduren i app'en er nødvendig for gyldigheden af batteriets garanti.

#### 4.4. UDSKIFTNING AF BATTERI

Udskiftningen af batteriet må udelukkende udføres af TEKNISK PERSONALE FRA STIGA.

Kontakt et servicecenter eller din forhandler, hvis det viser sig nødvendigt at udskifte batteriet.

### 5. TRANSPORT, OPLAGRING OG BORTSKAFFELSE

#### 5.1. TRANSPORT

BEMÆRK: Vi anbefaler brugen af den originale emballage til transport over længere afstande.

- Tryk på knappen "STOP" (Fig. 11.A) for at standse robotplæneklipperen, og åbne beskyttelsesdækslet (Fig. 11.B).
- Slå sikkerhedsnøglen fra (Fig. 11.C).
- Rengør robotplæneklipperen (Se den komplette manual).
- Løft robotplæneklipperen med håndtaget (Fig. 11.D), og flyt den ved at være opmærksom på at holde skæreknivene væk fra kroppen.

## 5.2. OPLAGRING

Robotplæneklipperen skal oplagres på et tørt sted i vandret stilling, og beskyttes mod frost efter at have udført rengøringen og genopladning af batteriet til vintersæsonen (se Kap.4). Under langvarig stilstand frakobles ladestationen og satellitreferencestationen fra elnettet.

## 5.3. BORTSKAFFELSE



**FORSIGTIG:**  
Henvend dig til et autoriseret servicecenter for at fjerne batteriet fra robotplæneklipperen.

1. Produktet skal kasseres på miljømæssig forsvarlig vis ved anbringelse i de respektive containere eller ved indlevering til de autoriserede genbrugsstationer.
2. Kassér robotplæneklipperen i henhold til kravene i de lokale bestemmelser.
3. Man skal henvende sig til de relevante faciliteter for genbrug og bortskaffelsen, da robotplæneklipperen er affald der klassificeres som elektronisk affald (WEEE).
4. Man skal kassere de gamle og udtjente batterier på en bæredygtig måde i opsamlingsbeholderne eller hos de relevante autoriserede opsamlingscentre.

## 6. UDBEDRING AF PROBLEMERNE



**FORSIGTIG:**  
Stand robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn.1.4).

Nedenfor vises listen over eventuelle anomalier som muligvis kan forekomme i løbet af arbejdet.

PROBLEM	ÅRSAGER	LØSNINGER
Unormale vibrationer. Robotplæneklipperen larmer.	Skive eller skærekniv er beskadigede	Udskift de beskadigede komponenter (se Afsn.4.2).
	Skæreanordninger er blokeret af rester (bånd, reb, plastikdele osv.).	Sluk robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn.1.4). Frigør skærekniven.
	Robotplæneklipperen er blevet startet i nærheden af uventede forhindringer (nedfaldne grene, glemte genstande osv.)	Sluk robotplæneklipperen på en sikker måde (se Afsn.1.4). Fjern forhindringerne og genstart robotplæneklipperen.
	Den elektriske motor er defekt	Udskift motoren, og henvend dig til et servicecenter.
Robotplæneklipperen anbringes ikke korrekt ind i ladestationen.	Græsset er for højt.	Forøg klippehøjden (se Afsn.3.5).
	Problemer med ladestationen antenne.	Kontakt servicecentret, hvis problemet fortsætter.
	Der er sket en jordsammenstyrning i nærheden af ladestationen.	Flyt ladestationen. (Se Afsn. 2.3.1).
Ladestationens kontrollampe tænder ikke, når robotten befinder sig uden for ladestationen.	Ladestationen er ikke blevet kalibreret korrekt, eller der findes elektromagnetiske forstyrrelser i nærheden af stationen.	Efter udbedring af forstyrrelsens kilde kalibreres ladestationen via appen. Se den komplette manual.
Ladestationens kontrollampe.	Forsyningsspændingen mangler, eller der er fejl i ladestationen.	Kontrollér den korrekte tilslutning til strømforsyningsenhedens stikkontakt. Kontrollér at forsyningsenhedens tilslutningskabel er intakt.
	Der er fejl i ladestationen. Se den komplette manual.	Afbryd ladestationen strømforsyning og tilslut den igen efter nogle minutter. Kontakt servicecentret, hvis problemet fortsætter.
På tastaturet tænder ikonet til Advarsel	Ladestationen er ikke konfigureret korrekt.	Konfigurer ladestationen med appen. Se den komplette manual.
	Signalerer tilstande med Anomali/Fejl.	Rådfør med appen for yderligere oplysninger eller henvi til den komplette manual
Robotplæneklipperen standser midlertidigt i arbejdsområdet	Svagt GPS-signal	Henvend dig til et servicecenter, hvis problemet fortsætter.

## 7. TEKNISKE DATA

TEKNISKE OPLYSNINGER	TYPE: SRSA01 (se produktets etiket)	TYPE: SRBA01 (se produktets etiket)
Dimensioner (BxHxD)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Robotplæneklipperens vægt	Det afhænger af modellen: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Det afhænger af modellen: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Klippehøjde (Min-Maks)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Knivens diameter	180 [mm]	260 [mm]
Klippehastighed	2850+/-50 [o/min]	2400+/-50 [o/min]
Kørehastighed	22 [m/min]	Det afhænger af modellen: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimal hældning	45 %	50 %
Maksimal hældning langs omkredsen	20 %	
Klippesystemets type	4 drejelige skæreknive	6 drejelige skæreknive
Skæreanordningens kode	322104105/0	
Registreret lydeffektniveau	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Usikkerhed om støjemissionerne, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Garanteret lydeffektniveau	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Lydniveau ved operatørens øre	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
IP-klassificering robotplæneklipper	IPX5	
IP-klassificering opladningsstation	IPX1	
IP-klassificering strømforsyningsenhed	IP67	
Omgivelsestemperatur under robotplæneklipperens drift [°C]	0 ÷ 50	
Omgivelsestemperatur under opladningsstationens drift [°C]	-10 ÷ 50	
Omgivelsestemperatur under strømforsyningsenhedens drift [°C]	-10 ÷ 50	
Driftskapacitet	Afhænger af modellen (*)	Afhænger af modellen (*)
Strømforsyning	Indgang: 100-240 Vac, 1,2 A; Udgang: 30 Vcc, 2 A	Det afhænger af modellen: Indgang: 100-240 Vac, 1,2 A; Udgang: 30 Vcc, 2 A; Indgang: 200-240 Vac, 0,8 A; Udgang: 30 VDC, 4A (*)
Batterimodel	Det afhænger af modellen: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Det afhænger af modellen: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Opladningstid	Det afhænger af modellen: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Det afhænger af modellen: 150 [min]; 180 [min] (*)
Forbindelsesmuligheder	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigationsteknologi	AGS, GNSS-RTK	

(\*) For yderligere oplysninger om den specifikke model, se venligst den komplette manual, der er tilgængelig online (se QR-koden på første side i dette hæfte).



## SUOMI - Alkuperäisten ohjeiden käännös

Täydellinen ohje voidaan ladata:

- ▷ sivustolta [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ sovellusohjelmasta STIGA GO, saatavana App Storesta ja Google Playsta
- ▷ skannaamalla QR-koodi



HUOMAUTUS: Tämän ohjekirjan ohjeet koskevat kaikkia autonomisten robottiruohonleikkureiden malleja. Ellei toisin ole määritetty, kuvat viittaavat alustaan SRSA01.

HUOMAUTUS: Tämä ohjekirja sisältää perusohjeita, jotka liittyvät pääasiassa turvallisuuteen. Oikea asennus edellyttää, että koko ohjekirja (ks. edellä) luetaan ja sitä noudatetaan huolellisesti.

## 1. TUVALLISUUS

### MÄÄRÄYS:

Lue ne huolella ennen tuotteen käyttöä ja säilytä ne tulevaa tarvetta varten.

### 1.1. TURVALLISET TOIMINTATAVAT

#### Koulutus

- a. Lue ohjeet huolellisesti, tutustu ohjaukseen ja laitteen oikeaan käyttöön.
- b. Älä koskaan anna laitetta lasten tai fyysisesti tai henkisesti rajoittuneiden henkilöiden käyttöön, joilla ei ole tämän laitteen käyttöön liittyvä kokemusta ja tuntemusta tai sellaisten henkilöiden käyttöön jotka eivät tunne ohjeita. Paikalliset määräykset voivat asettaa rajoituksia käyttäjän iälle.
- c. Työntekijää tai käyttäjää on pidettävä vastuussa onnettomuuksista tai vaurioista, jotka koskevat kolmansia tahoja tai kolmansien tahojen varusteita.

#### Valmistus

- a. Varmista, että automaattinen ympäröivä rajoitus on ohjelmoitu oikein ohjeiden mukaan.
- b. Tarkista säännöllisesti alue jossa laitetta käytetään ja ota pois kivet, tikut, johdot ja kaikki muut vieraan esineet, jotka voivat häiritä toimintaa.
- c. Suorita terien, terien pulttien ja leikkuuyksikön silmämääräinen tarkastus säännöllisin väliajoin varmistaaksesi, että ne eivät ole kuluneet tai vahingoittuneet. Vaihda terät ja kuluneet tai

vahingoittuneet pultit pareittain laitteen tasapainoisuuden säilyttämiseksi.

- d. Kehotusmerkit on sijoitettava laitteen työalueen ympärille jos sitä käytetään julkisilla alueilla tai yleisessä käytössä olevilla alueilla. Merkeissä on luettava: "Varoitus! Automaattinen ruohonleikkuri! Pysy etäällä laitteesta! Valvo lapsia!".

### 1.1.1. TOIMINTA

#### Yleistä tietoa

- a. Älä käytä laitetta jos suojukset ovat vioittuneet tai turvalaitteet eivät ole paikalla, esimerkiksi ilman suoja.
- b. Älä laita käsiä tai jalkoja pyörivien osien viereen tai alle. Pysyttele aina loitolla poistoaukosta.
- c. Älä kosketa laitteen liikkuvia osia ennen kuin ne ovat pysähtyneet kokonaan.
- d. Laitteen toiminnan aikana käytä aina tukevia kenkiä ja pitkiä housuja.
- e. Älä koskaan nosta tai kuljeta laitetta kun moottori on käynnissä.
- f. Irrota yksikön deaktivointilaite:
  - Ennen kuin tukkeuma poistetaan
  - Ennen kuin laite tarkistetaan, puhdistetaan tai sitä käytetään
- g. Laitteen ollessa toiminnassa, älä jätä sitä valvomatta jos paikalla on kotieläimiä, lapsia tai muita läheisyydessä olevia henkilöitä.

#### Huolto ja säilytys

- a. Kiristä kaikki mutterit, pultit ja ruuvit kunnolla laitteen turvallisen toiminnan takaamiseksi.
- b. Tarkista robottiruohonleikkuri usein kulumisen tai vaurioitumisen varalta.
- c. Turvallisuussyistä on tarpeen vaihtaa kuluneet tai vahingoittuneet osat uusiin.
- d. Varmista, että terät vaihdetaan vain asianmukaisia varaosia käyttämällä.
- e. Varmista, että akut on ladattu käyttämällä valmistajan suosittelemaa oikeaa akkulaturia. Väärinkäyttö voi aiheuttaa

sähköiskuja, ylikuumenemista tai syövyttävän akkuhapon vuotoa.

- f. Jos elektrolyytin vuotoa esiintyy pesvedellä/neutralisoivalla aineella ja käänny lääkärin puoleen jos kosketusta esiintyy silmiin jne. kanssa.
- g. Laitteen huolto on suoritettava valmistajan ohjeiden mukaisesti.

## 1.2. TUOTTEEN KUVAUS

Robottiruohonleikkuri (kuva 2.A) on suunniteltu ja valmistettu nurmikon automaattiseen leikkaamiseen mihin kellonaikaan tahansa sekä päivällä että yöllä.

Leikkattavan pinnan erilaisten ominaisuuksien mukaan, robottiruohonleikkuri voidaan ohjelmoida siten, että se työskentelee useilla rajakaapelin rajoittamilla alueilla, jotka on yhdistetty käyttämällä virtuaalisten siirtojen reittejä.

Työvaiheen aikana robottiruohonleikkuri leikkaa virtuaalisen rajan rajoittaman alueen (kuva 2.B). Kun robottiruohonleikkuri on virtuaalisen rajan lähdeisydessä (kuva 2.B) tai kohtaa esteen (kuva 2.C) se vaihtaa reittiä valitun navigointistrategia mukaan. Robottiruohonleikkuri leikkaa rajatun nurmikon automaattisesti ja kokonaan.

Tuote toimii satelliittisignaalin kautta ja vaatii latausalustan asentamista (kuva 2.F, 2.G) jossa satelliittiasema (kuva 3.C), joka voidaan asentaa myös erikseen. Robottiruohonleikkuri ja satelliittiasema kommunikoivat keskenään 3G/4G-moduulien kautta, jotka on varustettu SIM-kortilla. Robottiruohonleikkurin toimintateknologia perustuu tietojen kommunikointiin Cloud STIGAN ja robotin välillä. Liittymän maksua vaaditaan robottiruohonleikkuri toimintaa varten ja riippuu vaadittujen tietojen määrästä. Tuotteen käyttöä varten vaaditaan lisäksi mobiililaitetta (älypuhelin).

Käyttö mihin tahansa muuhun tarkoitukseen saattaa olla vaarallista ja aiheuttaa vahinkoja henkilöille ja/tai esineille. Sopimattomaksi käytöksi katsotaan (esimerkiksi, mutta ei ainoastaan): aikuisten, lasten tai eläinten kuljettaminen laitteella; itsensä kuljettaminen laitteella; laitteen käyttäminen kuormien vetoon tai työntämiseen; laitteen käyttäminen pensaiden tai muun kuin ruohomaisen kasvillisuuden leikkaamiseen.

**HUOMAUTUS:** Liittymän maksua vaaditaan robottiruohonleikkuri toimintaa varten ja riippuu vaadittujen tietojen määrästä.

## 1.3. SYMBOLIT JA KILVET



**VAROITUS:**  
Lue käyttöohjeet ennen kuin tuote käynnistetään.



**VAROITUS:**  
Esineiden sinkoutumisvaara kehoa kohti.  
Säilytä turvaetäisyys laitteeseen sen toiminnan aikana.



**VAROITUS:**  
Älä aseta käsiäsi e jalkojasi leikkuuväliseen asennustilaan.  
Ota pois deaktivoitilalaitte ennen kuin laitteessa suoritetaan toimenpiteitä tai sitä nostetaan.



**VAROITUS:**  
Älä aseta käsiäsi e jalkojasi leikkuuväliseen asennustilaan.  
Älä nouse laitteen päälle.



**KIELTO:**  
Varmista, että laitteen toiminnan aikana työalueella ei ole henkilöitä (ennen kaikkea lapsia, vanhuksia tai liikuntakyvyttömiä) eikä kotieläimiä.  
Pidä lapsia, kotieläimiä ja muita henkilöitä turvaetäisyydellä kun laite on käynnissä.



**KIELTO:**  
Älä puhdista tai pese laitetta käyttämällä painepesureita.

## 1.4. ROBOTIRUOHONLEIKKURIN PYSÄYTYS JA SAMMUTUS TURVAOLOSUHTEISSA



**MÄÄRÄYS:**  
Sammuta robottiruohonleikkuri aina turvallisten olosuhteiden vallitessa ennen minkä tahansa puhdistus-, kuljetus- ja huoltotoimenpiteen suorittamista.

1. Paina painiketta "STOP" (kuva 1.A) pysäyttääksesi robottiruohonleikkurin turvatalaan ja avaa suojakansi (kuva 1.B).
2. Paina sammutuspainiketta (kuva 1.E) muutaman sekunnin ajan ja odota, että saman painikkeen LED sammuu.
3. Vasta kun led on sammunut (kuva 1.E), ota turva-avain pois (kuva 1.D) robottiruohonleikkurin sammuttamiseksi turvaolosuhteissa.
4. Sulje suojakansi (kuva 1.B).
5. Robottiruohonleikkuri on pysäytetty tai sammutettu turvatalaan.

## 2. ASENNUS



**VAROITUS:**  
Älä muuta, peukaloi, kytkte pois tai irrota asennettuja turvalaitteita.

**HUOMAUTUS:** Tuotteen asennukseen liittyviä lisätietoja varten ota yhteys STIGA-jälleenmyyjään.

### KOMPONENTIT ASENNUSTA VARTEN (kuva 3).

(A) Latausalusta, (B) Latausalusta virtalähde, (C) Satelliittiasema, (D) Latausalustan kiinnitysruuvit, (E) Erillisen satelliittiaseman kannatin, (F) Virtalähde satelliittiaseman erillistä asennusta varten (lisävaruste), (G) Jatkojohdot joko 5 m tai 15 m, (H) Mobiililaitte (ei kuulu toimitukseen).

## 2.1. ASENNUKSEEN LIITTYVIEN VAATIMUSTEN TARKASTUS

### 2.1.1. PUUTARHAN TARKASTUS:

- Tarkista puutarhan kunto virtuaalisten rajojen, esteiden ja poissuljettavien alueiden havaintoa varten.
- Tasoita maa siten, että lätäköjy ei pääse syntymään sateen jälkeen.

## 2.1.2. TARKASTUKSET VIRTALÄHTEEN LATAUSASEMAN JA SATELLIITTIASEMAN ASENNUSTA VARTEN:



### SÄHKÖVAARA:

Valmistele pistorasia, joka on maassa voimassa olevien lakien mukainen.



### SÄHKÖVAARA:

Toimitettua piiriä tulee suojata vikavirtasuojakytkimellä (RCD), jonka laukeamisnopeus ei ylitä 30 mA.



### SÄHKÖVAARA:

Älä liitä virtalähdettä pistorasiaan jos pistoke tai johto on vahingoittunut.

Älä liitä äläkä kosketa vahingoittunutta johtoa ennen kuin se kytketään irti virransyötöstä. Vahingoittunut johto saattaa aiheuttaa kontaktin jännitteen alaisten osien kanssa.

1. Valmistele nurmikon reunaan tasainen alue latausalustan asemointia varten. Latausasema on asennettava paikkaan, johon satelliittisignaali pääsee, mieluiten sellaiselle puutarhan alueelle, josta taivas on täysin näkyvissä.
2. Latausalueen edessä on oltava vähintään 2 m leveä ja vähintään 3 metriä pitkä kaistale, jossa ei ole esteitä.
3. Jos taivas ei näy kokonaan latausalueen asennuspaikasta, asenna satelliittiasema toiselle alueelle.

HUOMAUTUS: Taivas katsotaan täysin näkyväksi, kun sen näkyvyys on esteetön vähintään 120 asteen kulmassa kaikkiin suuntiin.



### VAROITUS:

Virtajohdon, virtalähteen, jatkojohdon ja kaikkien muiden sähköjohtojen, jotka eivät kuulu tuotteeseen, on jäätävä leikkuaalueen ulkopuolelle, jotta niitä voitaisiin pitää kaukana liikkuvista vaarallisista osista ja vahinkojen syntymistä voitaisiin estää johdoille, jotka voivat joutua kosketuksiin jännitteisten osien kanssa.

4. Valmistele virtalähteen asennusalue siten, että se ei missään ilmasto-olosuhteessa päädy veden alle. Asenna se mieluummin suljettuun tilaan ja suojaan ilmastollisilta tekijöiltä sekä asentoon, johon valtuuttamattomat henkilöt eivät pääse helposti.

## 2.1.3. VIRTUAALISTEN RAJOJEN MÄÄRITTELYYN KULUVAT TARKASTUKSET:

1. Tarkista, että työalueen maksimaalinen kaltevuus on 45 % tai 50 % tai alle, mallin mukaan (ks. kappale 7 TEKNISET TIEDOT). Virtuaalisten rajojen määrittämiseksi, noudata sääntöjä, jotka on annettu kuvassa 4.



### VAROITUS:

Robottiwoleikatapintojajoidenmaksimaalinen kaltevuus on 45 % tai 50 % mallin mukaan. Jos ohjeita ei noudateta, robotti voi liukua ja poistua työalueelta



### VAROITUS:

Alueita joilla esiintyy sallittuihin nähden suurempia kaltevuuksia ei ole mahdollista leikata. Asenna virtuaalinen raja näin ollen ennen rinnettä eristämällä kyseinen nurmikkoalue.

2. Tarkista koko työpinta: arvioi esteet ja työalueelta pois suljettavat alueet jotka on ohjelmoitava poissuljettaviksi alueiksi.

## 2.2. KRITEERIT TYÖALUEIDEN JA SIIRTOREITTIEN RAJOITTAMISEKSI

1. Jos paikalla on laatoitus tai tie, joka on nurmikon kanssa samalla tasolla, virtuaalinen raja voi täsmätä laatoituksen reunan kanssa (kuva 5.A).
2. Jos paikalla on uima-allas, lampi tai kaivaus, virtuaalinen raja on ohjelmoitava vähintään 1 metrin päähän. Jos uima-allas, lampi tai kaivaus on asemoitu rinteeseen, virtuaalinen raja on ohjelmoitava vähintään 1,5 metrin päähän (kuva 5.B).
3. Jos paikalla on ulostyöntäviä juuria, virtuaalinen raja on ohjelmoitava siten, että robottiruohonleikkurin kulku vältetään epäyhdenmukaisilla pinnoilla (kuva 5.C).
4. Virtuaalinen raja on ohjelmoitava siten, että robottiruohonleikkuri pysyttelee vähintään 30 cm päässä alueilta joilla esiintyy soraa tai kiviä (kuva 5.D).
5. Jos kyseessä ovat kaltevat alueet, noudata ohjeita, jotka on annettu kappaleessa 2.1.3.
6. Yli 50 cm korkeiden jatkuvien rakenneosien (seinät, aidat, pensaat jne.) virtuaalinen raja on ohjelmoitava vähintään 40 cm:n etäisyydelle niistä (kuva 5.E).
7. Kaikissa muissa tapauksissa virtuaalisen rajan on noudatettava vähintään 30 cm:n etäisyyttä robottiruohonleikkurin ja esteen välillä (kuva 5.F).
8. Jos kyseessä on esteiden rajaaminen, jotka ovat alle 150 cm etäisyydellä toisistaan, rajaa ne yhtenäisenä esteenä noudattamalla edellä osoitettuja etäisyyksiä (kuva 5.G).



### HUOMIO:

Toiminta-alue ja yleisesti ottaen alueet joissa robottiruohonleikkuri voi navigoida tulee rajata ylipääsemättömällä aidalla.

### 2.2.1. KAPEAT KULKUVÄYLÄT

1. Jos paikalla on kapeita kulkuväyliä, etäisyys kahden virtuaalisen rajan välillä on oltava  $Z \geq 2$  m (kuva 6.A).
2. Jos kyseessä on kulkuväylä, jossa virtuaalisten rajojen välinen etäisyys on  $< 2$  m, robottiruohonleikkuri ei pääse automaattisesti ahtaan alueen jälkeiselle alueelle (kuva 6.A). Tässä tapauksessa on ohjelmoitava kaksi erillistä virtuaalista leikkuaaluetta (kuva 6.B) ja yhdistää ne virtuaalisella siirtoreitillä (kuva 6.C). Katso täydellinen ohjekirja.

### 2.2.2. SIIRTOREITIT

Puutarhan alueet, joiden joukossa on alueita joita ei tarvitse leikata, on yhdistettävä keskenään siirtoreittien kautta. Siirtoreittien on noudatettava 20 prosentin enimmäiskaltevuusraja.

1. Paikanna mahdollisten reittien joukosta kätevin siirtoreitti, jonka avulla voidaan säilyttää suurin etäisyys mahdollisista esteistä ja jotka eivät kulje alueiden poikki, jotka ovat yleensä tarkoitettu parkkipaikoiksi, ajoneuvojen kulkuun tai henkilöiden kävelyreiteiksi.

2. Siirtoreitti sisältää liikkumisalueen, joka ulottuu 1 m tallennetun reitin oikealle ja 1 m vasemmalle puolelle (kuva 7.A). Seuraavia vähimmäisetäisyyksiä liikkumisalueen ja puutarhan eri osien välillä on noudatettava: 30 cm:n etäisyydellä esteistä, jotka on rajattu virtuaalisilla rajoilla tai ei leikattavilla alueilla (kuva 7.B), 30 cm:n etäisyydellä kiinteistä rajoittamattomista esteistä tai jatkuvista rakenteellisista elementeistä (kuva 7.C), 1 metrin etäisyydellä julkisista teistä (kuva 7.D), 1 metrin etäisyydellä uima-altaista (kuva 7.E), 1 metrin etäisyydellä kävelyteistä (kuva 7.F), 1 metrin etäisyydellä kallioista tai jyrkistä rinneistä (kuva 7.G).
3. Jos kyseessä on kapea kulkuväylä, jossa edellä mainittuja etäisyyksiä ei voida noudattaa, kulkuväylä on rajattava kulkukelvottomilla esteillä, jos niitä ei jo ole.

**HUOMAUTUS:** Kapeissa kulkuväylissä tallennettujen siirtoreittien satelliittisignaalin vastaanotto voi olla riittämätöntä, mikä vaikuttaa ruohonleikkurobotin toimintatarkkuuteen.

### 2.3. KOMPONENTTIEN ASENNUS



#### SÄHKÖVAARA:

Käytä vain valmistajan toimittamia akkukatureita ja virtalähteitä. Vääränlainen käyttö voi aiheuttaa sähköiskuja ja/tai ylikuumenemista.



#### HUOMIO:

Käsien leikkautumisvaara

Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista.



#### HUOMIO:

Silmiin joutuvasta pölystä syntyvä vaara.

Käytä suojalaseja välttääksesi pölyn joutumista silmiin.



#### SÄHKÖVAARA:

Liitä virransyöttö vasta kaikkien asennustoimenpiteiden jälkeen. Jos tarpeen, kytke yleinen virransyöttö pois päältä asennuksen aikana.

#### 2.3.1. LATAUSALUSTAN ASENNUS

Latausasema voidaan asentaa työalueen reunaan tai siihen liitetylle alueelle, joka on yhdistetty siirtoreitin kautta.

- Tarkista asennukseen liittyvät vaatimukset, kuten on osoitettu kappaleessa 2.1.2.
- Valmistele tarvittaessa maaperä siten, että latausalustan pinta (kuva 8.L) on nurmikon kanssa samalla tasolla. Maan on oltava täysin tasainen ja tiivis latausaseman pinnan muodonmuutosten välttämiseksi.
- Kiinnitä latausalusta (kuva 8.L) maahan kiinnitysruuveilla (kuva 8.M).
- Tarkista, että viitteellinen satelliittiasema (kuva 8.A) liitetään latausalustaan sen liittimen kautta.
- Liitä virtalähde latausasemaan ja ruuvaa liitin.
- Liitä virtalähteen pistoke pistorasiaan.
- Kun robottiruohonleikkuri ei ole latausasemalla tarkista, että latausaseman merkivalo (kuva 8.N) on päällä (ks. kappale 3.3)

#### 2.3.2. SATELLIITTIASEMAN ASENNUS

Viitteellinen satelliittiasema (kuva 8.A) edellyttää täyttä näkyvyyttä taivaalle. Se on varustettu latausalustalla ja se on asennettu suojakannen alle (kuva 8.C).

Jos latausalustaa (kuva 8.L) ei ole sijoitettu alueelle, jossa taivas on täysin näkyvissä, viitteellinen satelliittiasema on poistettava (kuva 8.A) latausasemasta ja asennettava alueelle, jossa taivas on täysin näkyvissä. Taivas katsotaan täysin näkyväksi, kun sen näkyvyys on esteetön vähintään 120 asteen kulmassa kaikkiin suuntiin.

Viittaa täydelliseen ohjekirjaan satelliittiaseman erillistä asennusta varten.



#### HUOMIO:

Turvallisuussyistä satelliittiasemaa ei saa koskaan siirtää virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmoinnin jälkeen. Robottiruohonleikkuri voi tulla ulos ohjelmoidulta työalueelta. Jos viiteasema siirretään, uudelleenohjelmointia vaaditaan.

#### 2.3.3. LATAA ROBOTIRUOHONLEIKKURIN JÄLKEEN

Ennen tuotteen ensimmäistä käyttökertaa, lataa akkua vähintään 2 tuntia.

### 2.4. VIRTUAALISTEN RAJOJEN, SIIRTOREITTIEJEN JA VÄLTETTÄVIEN ALUEIDEN OHJELMOINTI.

Virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi suoritetaan vastaavien SOVELLUSTEN "STIGA.G0" olevien ohjattujen menettelyjen kautta. Menettely vaatii robottiruohonleikkurin manuaalista ohjaamista kulkemalla sen vieressä noudattamalla yleisiä kriteerejä, jotka on annettu kappaleessa 2.2.



#### HUOMIO:

Toiminta-alue tai laitteen käyttämät reitit sen siirtoa varten on asetettava siten, ettei niihin kuulu julkisia tiloja, yleisesti parkkipaikoiksi tarkoitettuja alueita, ajoneuvojen kulkuun tarkoitettuja alueita tai alueita, joilla kulkee henkilöitä, henkilö-, esine- tai ajoneuvoille syntyvien vaarojen välttämiseksi.



#### HUOMIO:

Turvallisuussyistä ja henkilö-, eläin- tai esinevahinkojen välttämiseksi, käyttäjän tulee tuntea alue ennakkoon, jolla robottiruohonleikkuria ohjataan manuaalisesti. Robotin ohjaamisen aikana kävele varoen välttämällä kaatumista.



#### HUOMIO:

Toiminta-alue ja yleisesti ottaen alueet joissa robottiruohonleikkuri voi navigoida tulee rajata ylipääsemättömällä aidalla. Ota este käyttöön tai valvo robottiruohonleikkuria toiminnan aikana.

## 3. TOIMINTA

### 3.1. ROBOTTIRUOHONLEIKKURIN MANUAALINEN TOIMINTA

Robottiruohonleikkuria voidaan käyttää suorittamatta työaika-ohjelmointia. Tässä tavassa robottiruohonleikkuri suorittaa työjakson, palaa latausasemaan ja jää sinne seuraavaa manuaalista käynnistystä varten.

Laitteen käyttöä varten tässä toimintatavassa on kuitenkin tarpeen suorittaa virtuaalisten rajojen, siirtoreittien ja vältettävien alueiden ohjelmointi (Ks. kappale 2.4)

1. Aseta robottiruohonleikkuri latausasemalle tai joka tapauksessa asennusalueen sisälle.
2. Paina painiketta "STOP" (kuva 1.A) ja avaa suojus (kuva 1.B) ja mene ohjauskonsolille (kuva 1.C).
3. Paina painiketta "ON/OFF" (kuva 1.E) 5 sekunnin ajan robottiruohonleikkurin käynnistämiseksi.
4. Paina painiketta "TOIMINTATAVAN VALINTA" (kuva 1.F), kunnes pelkkä kuvake "YKSITTÄINEN TYÖJAKSO" (kuva 1.L) vilkkuu.
5. Paina painiketta "VAHVISTA" (kuva 1.G). Kuvake (kuva 1.L) syytty palamaan kiinteällä valolla toimenpiteen vahvistamiseksi.
6. Sulje suojakansi (kuva 1.B). Robottiruohonleikkuri alkaa työskennellä.

**HUOMAUTUS:** Tämä toimintatapa ei välttämättä takaa piha-alueen riittävää kattavuutta, mitä tarvittavaan aikaan ja leikkutuloksen yhden mukaisuuteen tulee, erityisesti jos kyseessä on muodoltaan epäsäännöllinen nurmikko. Robottiruohonleikkurin maksimaalisen tehokkuuden saavuttamiseksi on suositeltavaa ohjelmoida työajat.

### 3.2. ROBOTTIRUOHONLEIKKURISSA OLEVIEN OHJAUSTEN KUVAUS

Luettelo ohjauksista, merkivaloista ja niiden toiminta:

- Painike "STOP" (kuva 1.A): sitä käytetään robottiruohonleikkurin turvapsäytystä varten.
- "TURVA-AVAIN" (kuva 1.D): sitä käytetään robottiruohonleikkurin turvallista sammuttamista varten.
- Paina painiketta "ON/OFF" (kuva 1.E): sitä käytetään robottiruohonleikkurin käynnistämiseen ja sammuttamiseen ja hälytysten nollaamiseen.
- Painike "TOIMINTATAVAN VALINTA" (kuva 1.F): sitä käytetään robottiruohonleikkurin toimintatavan valintaan ja paluun pakottamiseen latausalueelle.
- Painike "VAHVISTA" (kuva 1.G): sitä käytetään vahvistamaan valittu toimintatapa.
- Palava kuvake "OHJELMOITU OHJELMA" (kuva 1.I): sitä käytetään visualisoimaan ohjelmoidun ohjelman asetus.
- Palava kuvake "YKSITTÄINEN TYÖJAKSO" (kuva 1.L): sitä käytetään visualisoimaan yksittäisen työjakson asetus.
- Palava kuvake "PALUU ALUSTALLE" (kuva 1.H): sitä käytetään pakotettuun palaamiseen robottiruohonleikkurin alustalle.
- Painike "BLUETOOTH" (kuva 1.M): Huoltokeskus käyttää sitä vain diagnostiikkatarkoituksiin.
- Palava kuvake "HÄLYTYS" (kuva 1.N): sitä käytetään hälytystilojen visualisointiin.
- Palava kuvake "AKKU" (kuva 1.O): sitä käytetään visualisoimaan akun lataustilaa.

**HUOMAUTUS:** Edellä mainittujen toimintojen yksityiskohtaisempaa kuvausta varten, tutustu täydelliseen ohjekirjaan.

### 3.3. LATAUSALUSTAN ASENNUS

Latausalueen kuuluu merkivalo (kuva 8.N) joka syytty palamaan seuraavassa osoitetulla tavalla:

- Merkkivalo sammunut: latausasemaan ei syötetä virtaa tai robotti on asemalla.
- Merkkivalo palaa kiinteänä: robottiruohonleikkuria ei ole yhdistetty latausalueeseen ja antennin signaali lähetetään oikein
- Vilkkuva merkkivalo: latausalueesta ei ole konfiguroitu oikein tai latausalueesta on vika. Katso täydellinen ohjekirja.

### 3.4. AKUN LATAAMINEN

Menettelyn "AKUN LATAAMINEN" avulla robottiruohonleikkuri voidaan ladata manuaalisesti.

1. Sijoita robottiruohonleikkuri latausalueelle (kuva 9.R).
2. Anna robottiruohonleikkurin kulkea latausalueella, kunnes se kytkeytyy latauslaitteeseen (kuva 9.S).
3. Paina painiketta "STOP" (kuva 9.A) ja avaa suojus (kuva 9.B) ja mene ohjauskonsolille (kuva 9.C).
4. Käynnistä robottiruohonleikkuri näppäimen "ON/OFF" avulla (kuva 9.E).
5. Palava kuvake "AKKU" (kuva 9.O) vilkkuu sinisenä, robottiruohonleikkuri on latauksessa.
6. Sulje suojakansi (kuva 9.B).
7. Jätä robottiruohonleikkuri lataukseen vähintään kappaleessa 2.3.3 osoitetuksi ajaksi.

**HUOMAUTUS:** Akun lataus ennen sen talvisäilytystä on suoritettava kappaleessa 4.3 osoitetulla tavalla.

### 3.5. LEIKKUUKORKEUDEN SÄÄTÖ

Leikkukorkeuden säätämiseksi, noudata SOVELLUSOHJELMASSA annettua menetelmää.



#### **HUOMIO:**

**Älä kosketa leikkulaitetta leikkukorkeuden säätövaiheen aikana.**

**HUOMAUTUS:** Robottiruohonleikkurin leikkaaman ruohon osa ei saa ylittää 10 mm.

## 4. HUOLTO



#### **HUOMIO:**

**Käytä vain alkuperäisiä varaosia.**



#### **HUOMIO:**

**Älä muuta, peukaloi, kytke pois tai irrota asennettuja turvalaitteita.**



#### **HUOMIO:**

**Käsien leikkaumisvaara  
Käytä suojakäsineitä välttääksesi käsien haavoittumista.**

**HUOMIO:**

Silmiin joutuvasta pölystä syntyvä vaara.  
Käytä suojalaseja välttääksesi pölyn joutumista silmiin.

**VAROITUS:**

Liiallisen veden käyttö voi aiheuttaa veden tunkeutumista sisään ja sähköosien vahingoittumista.

**KIELTO:**

Älä käytä paineistettuja vesisuihkeita.

**KIELTO:**

Estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista korjauskelvottomaksi, älä upota robottia osittain tai kokonaan veteen.

**KIELTO:**

Älä pese robottiruohonleikkurin sisäisiä osia estääksesi sähkö- ja elektronisten osien vahingoittumista.

**KIELTO:**

Älä käytä luottimia tai bensiiniä estääksesi maalipintojen ja muoviosien vahingoittumista.

## 4.1. OHJELMOITU HUOLTO

Paremmän toiminnan ja pitkäaikaisemman kestävyuden kannalta varmista, että tuote puhdistetaan säännöllisesti ja kuluneet osat vaihdetaan.

Suorita toimenpiteet taulukossa osoitetulla tiheydellä.

TIHEYS	OSA	TOIMENPIDETYYPPI
Viikoittain	Terä	Puhdista ja tarkista terän tehokkuus. (ks. kappale 4.2)  Jos terä on taipunut siihen syntyneen iskun takia tai sen on kulunut, vaihda se uuteen. (ks. kappale 4.2)
	Latauskoskettimet	Puhdista ja poista mahdolliset hapettumat. (Katso täydellinen ohjekirja)
Kuukausittain	Robottiruohonleikkuri	Suorita puhdistus. (Katso täydellinen ohjekirja)
	Latausasema ja virtajohdot	Tarkista kuluma tai vahingoittuminen ja, jos tarpeen, vaihda ne. (Katso täydellinen ohjekirja)
Leikkuukauden loppu- sa tai puolivuositain jos robottiruohonleik- kuria ei käytetä	Akku	Suorita akun esisäilytykseen liittyvä lataus. (ks. kappale 4.3)
Vuosittain tai leikkuu- kauden lopussa	Robottiruohonleikkuri	Suorita huoltotarkastus valtuutetussa huoltokeskuksessa. (ks. kappale 4.1)

Suorita huoltotarkastus vuosittain valtuutetussa huoltokeskuksessa säilyttääksesi robottiruohonleikkurin hyvässä toimintakunnossa.

HUOMAUTUS: Mahdolliset viat jotka johtuvat vuositarkastuksen suorittamatta jättämisestä, eivät kuulu takuun piiriin.

## 4.2. LEIKKUUTERÄN VAIHTO

1. Paina painiketta "STOP" (kuva 1.A) pysäyttääksesi robottiruohonleikkurin ja avaa suojakansi (kuva 1.B).
2. Ota turva-avain pois (kuva 1.C).
3. Käännä robottiruohonleikkuri ylösalaisin varomalla vahingoittamasta kelluvaa kantta.
4. Ruuvaa auki kiinnitysruuvit (kuva 10.E).
5. Vaihda leikkuuterät (kuva 10.D) ja kiinnitysruuvit (kuva 10.E).
6. Kiristä kiinnitysruuvit (kuva 10.E).

## 4.3. AKUN TALVIHUOLTO JA -SÄILYTYS

1. Lataa akku sovellusohjelmassa annetun ohjatun menettelyn mukaan, johon päästään sivulta "Asetukset".
2. Puhdista robottiruohonleikkuri (ks. täydellinen ohjekirja)
3. Säilytä robottiruohonleikkuria kuivassa tilassa suojassa jäätymiseltä ja varmista että se on sammutettu.

HUOMAUTUS: Yksityiskohtaisempia tietoja talvella suoritettavaa latausmenettelyä varten, tutustu täydelliseen ohjekirjaan.

HUOMAUTUS: Latauksen rekisteröimättä jättäminen sovellusohjelmassa olevan menettelyn kautta on tarpeen akun takuun voimassaolon kannalta.

## 4.4. AKUN VAIHTO

Akun vaihto kuuluu yksinomaan STIGAN TEKNISEN HUOLTOHENKILÖSTÖN tehtäväksi.

Jos akku joudutaan vaihtamaan, ota yhteys huoltokeskukseen tai omaan jälleenmyyjään.

## 5. KULJETUS, VARASTOINTI JA HÄVITYS

### 5.1. KULJETUS

HUOMAUTUS: Käytä kuljetusta varten alkuperäistä pakkausta jos kyseessä ovat pitkät matkat.

1. Paina painiketta "STOP" (kuva 11.A) pysäyttääksesi robottiruohonleikkurin ja avaa suojakansi (kuva 11.B).
2. Ota turva-avain pois (kuva 11.C).
3. Puhdista robottiruohonleikkuri (ks. täydellinen ohjekirja)
4. Nosta robottiruohonleikkuria asianmukaista kahvaa (kuva 11.D) käyttämällä ja kuljeta sitä varovaisesti pitämällä leikkuuterää loitolla kehosta.

### 5.2. VARASTOINTI

Robottiruohonleikkuria on varastoitava vaakasuorassa asennossa kuivassa tilassa ja jäätymiseltä suojattuna kun puhdistus ja akun talvilataus on suoritettu (ks. luku 4). Irrota latausalusta ja viitteellinen satelliittiasema sähköverkosta pitkien käyttämättömyysjaksojen ajaksi.

### 5.3. HÄVITTÄMINEN



**HUOMIO:**  
Akun irrottamista varten robotiruohonleikkurista, käänny valtuutetun huoltokeskuksen puoleen.

- Hävitä tuotepakkaus kestäväällä tavalla tarkoituksen mukaisissa keräysastioissa tai valtuutetuissa keräyspisteissä.
- Hävitä robotiruohonleikkuri paikallisten lakiasetusten asettamien vaatimusten mukaisesti.
- Käänny asianmukaisten kierrätyspisteiden ja jätteenhuoltoilikkeiden puoleen, sillä robotiruohonleikkuri on luokiteltu WEEE-direktiivin mukaan (sähkö- ja elektroniikkalaiteromu).
- Hävitä vanhat tai loppuun kuluneet akut kestäväällä tavalla tarkoituksen mukaisissa keräysastioissa tai valtuutetuissa keräyspisteissä.

## 6. VIANETSINTÄ



**HUOMIO:**  
Pysäytä robotiruohonleikkuri ja aseta se turvtilaan (ks. kappale 1.4).

Seuraavassa annetaan luettelo mahdollisista toimintahäiriöistä, jotka voivat esiintyä työvaiheessa.

VIKA	SYYT	KORJAUSTOIMENPITEET
Epätavallista äärintä. Robottiruohonleikkuri on meluisa.	Levy tai leikkuuterä on vahingoittunut.	Vaihda vahingoittuneet osat (ks. kappale 4.2).
	Leikkuuväline jumittunut jäämien vuoksi (hihnat, narut, muovipalat tms.).	Sammuta robotiruohonleikkuri ja aseta se turvtilaan (ks. kappale 1.4). Vapauta leikkuuterä.
	Robottiruohonleikkurin käynnistys on tapahtunut kun paikalla on odottamattomia esteitä (pudonneet oksat, paikalle unohtuneet esineet jne.).	Sammuta robotiruohonleikkuri ja aseta se turvtilaan (ks. kappale 1.4). Poista esteet ja käynnistä robotiruohonleikkuri uudelleen.
	Vika sähkömoottorissa.	Vaihda moottori, käänny huoltokeskuksen puoleen.
	Ruoho liian korkea.	Lisää leikkuukorkeutta (ks. kappale 3.5). Leikkaa alue ennakoon tavallisella ruohonleikkurilla.
Robottiruohonleikkuri ei asetu oikein latausasemalle.	Ongelmia latausaseman antennissa.	Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltokeskukseen.
	Maan vajoaminen lähellä latausasemaa.	Palauta latausaseman oikea asento. (ks. kappale 2.3.1).
	Latausasemaa ei ole kalibroitu oikein, tai latausaseman läheisyydessä esiintyy sähkömagneettisia häiriöitä.	Kun häiriön lähde on poistettu, kalibroi latausalusta sovel-lusohjelmalla. Katso täydellinen ohjekirja.
Latausaseman merkkivalo ei syty palamaan kun robotti on pois latausasemalta.	Virta puuttuu tai latausasemassa on vika.	Tarkista syöttölaitteen oikea liittäminen pistorasiaan. Tarkista syöttölaitteen liitäntäkaapelin kunto.
Latausalustan merkkivalo vilkkuu.	Latausasemassa on vika. Katso täydellinen ohjekirja.	Kytke virta pois päältä latausasemasta ja syötä virtaa uudelleen muutaman minuutin kuluttua. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä huoltokeskukseen.
	Latausalustaa ei ole konfiguroitu oikein.	Konfiguroi latausalusta sovellusohjelman kautta. Katso täydellinen ohjekirja.
Näppäimistöllä palaa kuvake Warning	Se ilmoittaa toimintahäiriöstä/viasta.	Katso sovellusohjelmasta lisätiedot tai viittaa täydelliseen ohjekirjaan
Robottiruohonleikkuri pysähtyy väliaikaisesti työalueelle	Heikko GPS-signaali	Jos ongelma jatkuu, käänny huoltokeskuksen puoleen

## 7. TEKNISET TIEDOT

TIEDOT	TYYPPI: SRSA01 (katso tuotetarra)	TYYPPI: SRSA01 (katso tuotetarra)
Mitat (LxKxS)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Robottiruohonleikkurin paino	Se riippuu mallista: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Se riippuu mallista: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Leikkuukorkeus (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Terän halkaisija	180 [mm]	260 [mm]
Leikkuunopeus	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Liikenoisuus	22 [m/min]	Se riippuu mallista: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimi kaltevuus	45%	50%
Maksimi kaltevuus reitin pituudella	20%	
Leikkujärjestelmän tyyppi	4 kääntyvää leikkuterää	6 kääntyvää leikkuterää
Leikkuväliineen koodi	322104105/0	
Mitattu äänitehon taso	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Melupäästöjen epävarmuus, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Taattu äänitehotaso	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Äänenpainetaso käyttäjän korvassa	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Robottiruohonleikkurin IP-luokitus	IPX5	
Latausaseman IP-luokitus	IPX1	
Virtalähteen IP-luokitus	IP67	
Robottiruohonleikkurin ympäristön käyttölämpötila [°C]	0 ÷ 50	
Latausaseman ympäristön käyttölämpötila [°C]	-10 ÷ 50	
Virtalähteen ympäristön käyttölämpötila [°C]	-10 ÷ 50	
Työkapasiteetti	Se riippuu mallista:	Se riippuu mallista:
Virransyöttö	Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Lähtö: 30 Vcc, 2 A	Se riippuu mallista: Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Lähtö: 30 Vcc, 2 A Input: 200-240 Vac, 0,8 A; Lähtö: 30 Vcc, 4A (*)
Akun malli	Se riippuu mallista: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Se riippuu mallista: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Latausaika	Se riippuu mallista: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Se riippuu mallista: 150 [min]; 180 [min] (*)
Liitettävyyys	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigointitekniikka	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Lisätietoja tietystä mallista on verkossa saatavilla olevassa täydellisessä ohjekirjassa (katso QR-koodi tämän esitteen ensimmäisellä sivulla).



Kompletní návod k používání je k dispozici:

- ▷ na internetové stránce [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ v aplikaci STIGA GO, která je k dispozici v App Store a Google Play
- ▷ naskenováním kódu QR



POZNÁMKA: pokyny uvedené v tomto návodu jsou platné pro všechny modely autonomní robotické sekačky. Není-li uvedeno jinak, uvedené obrázky se vztahují na platformu SRSA01.

POZNÁMKA: Tento návod obsahuje základní pokyny týkající se především bezpečnosti. Pro správnou instalaci je třeba si přečíst kompletní návod k použití (viz výše) a pečlivě jej dodržovat.

## 1. BEZPEČNOST

### POVINNOST:

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

### 1.1. BEZPEČNÉ PRACOVNÍ POSTUPY

#### Školení

- a. Pečlivě si přečtěte pokyny, seznamte se s ovládacími prvky a správným používáním stroje.
- b. Nikdy nedovolte dětem, osobám se sníženými fyzickými, smyslovými nebo mentálními schopnostmi nebo bez zkušeností a znalostí nebo osobám, které nejsou obeznámeny s těmito pokyny, aby stroj používaly. Věk obsluhy mohou omezit místní předpisy.
- c. Provozovatel nebo uživatel je odpovědný za nehody nebo nebezpečí, které mohou vzniknout třetí straně nebo na zařízení třetí strany.

#### Příprava

- a. Zkontrolujte, zda je systém automatického vymezování obvodu správně naprogramován podle pokynů.
- b. Pravidelně kontrolujte oblast, ve které se stroj používá, a odstraňte kameny, tyče, kabely a jiné cizí předměty, které by mohly bránit provozu.
- c. Pravidelně vizuálně kontrolujte opotřebení nebo poškození nožů, šroubů nožů a sekací jednotku. Opotřebené nebo poškozené nože a šrouby vyměňte v

párech, aby bylo zachováno vyvážení stroje.

- d. Výstražné značky by měly být umístěny kolem pracovního prostoru stroje, pokud se používá na veřejných místech nebo přístupných veřejnosti. Značky musí obsahovat následující text: „Pozor! Automatická sekačka na trávu! Dodržujte bezpečnou vzdálenost od stroje! Dohlížejte na děti!“.

### 1.1.1. PROVOZ

#### Všeobecné informace

- a. Neprovozujte stroj s vadnými kryty nebo chybějícími bezpečnostními zařízeními, například bez krytů.
- b. Nepřibližujte ruce a nohy do blízkosti otáčejících se částí. Vždy se zdržujte v dostatečné vzdálenosti od výstupního otvoru.
- c. Nedotýkejte se pohyblivých částí stroje, dokud se úplně nezastaví.
- d. Při práci se strojem vždy noste pevnou obuv a dlouhé kalhoty.
- e. Nezvedejte ani nepřepřavujte stroj, je-li motor spuštěný.
- f. Vyměňte deaktivaci zařízení z jednotky:
  - Před odstraněním překážky;
  - Před kontrolou, čištěním nebo provozem stroje.
- g. Nenechávejte stroj bez dozoru v blízkosti domácích zvířat, dětí nebo jiných osob.

#### Údržba a uschování

- a. Utáhněte všechny šrouby a matice, aby byl stroj v bezpečném provozním stavu.
- b. Často kontrolujte opotřebení robotické sekačky.
- c. Opotřebené nebo poškozené součásti je nutné z bezpečnostních důvodů vyměnit.
- d. Ujistěte se, že nože byly vyměněny pouze za vhodné náhradní díly.
- e. Ujistěte se, že jsou akumulátory nabíjené pouze pomocí správné nabíječky

doporučené výrobcem. Nevhodné použití může způsobit zásah elektrickým proudem, přehřátí nebo únik korozivních kapalin z akumulátoru.

f. V případě úniku elektrolytu omyjte vodou/neutralizačním prostředkem a v případě kontaktu s očima vyhledejte lékařskou pomoc atd.

g. Údržba stroje musí být provedena v souladu s pokyny výrobce.

## 1.2. POPIS VÝROBKU

Robotická sekačka (obr. 2.A) je navržena a vyrobena pro automatické sekání trávy v zahradách kdykoli během dne nebo v noci.

V závislosti na odlišných vlastnostech povrchu, který má být posekán, lze robotickou sekačku naprogramovat tak, aby pracovala v několika zónách vymezených virtuálním ohraničením a pospojovaných virtuálními trasami pro přesun. Ve fázi pracovní činnosti robotická sekačka provádí sekání na ploše, vymezené virtuálním ohraničením (obr. 2.B). Když se robotická sekačka nachází v blízkosti virtuálního ohraničení (obr. 2.B) nebo když narazí na překážku (obr. 2.C) změní dráhu pohybu v souladu se zvolenou strategií pohybu.

Robotická sekačka provede automatické a kompletní sekání vymezeného trávníku.

Výrobek funguje prostřednictvím satelitního signálu a vyžaduje instalaci nabíjecí základny (obr. 2.F, 2.G) s integrovanou satelitní referenční stanicí (obr. 3.C), která může být instalována také odděleně. Robotická sekačka a satelitní referenční stanice vzájemně komunikují prostřednictvím modulů 3G/4G, vybavených kartami SIM. Technologie provozu robotické sekačky je založená na komunikaci dat mezi Cloudem STIGA a samotným robotem. Pro činnost modelu robotické sekačky je povinné předplatné a závisí na množství požadovaných dat. Pro použití výrobku je dále potřebné mobilní zařízení (chytrý telefon).

Jakákoli jiné použití může být nebezpečné a může způsobit ublížení na zdraví osob a/nebo škody na majetku. Mezi nesprávná použití patří (jako příklad, ale nejen): přeprava osob, dětí nebo zvířat na stroji; nechat se přepravovat strojem; používat stroj k tažení nebo tlacení břemen; používat stroj pro sečení netravnaté vegetace.

**POZNÁMKA:** Pro činnost modelu robotické sekačky je povinné předplatné a závisí na množství požadovaných dat.

## 1.3. SYMBOLY A ŠTÍTKY



**UPOZORNĚNÍ:**  
Před spuštěním výrobku si přečtěte pokyny pro uživatele.



**UPOZORNĚNÍ:**  
Nebezpečí vymrštění předmětů proti tělu. Během provozu dodržujte bezpečnou vzdálenost od stroje.



**UPOZORNĚNÍ:**  
Nevkládejte ruce ani nohy do krytu sekacího zařízení.



Před prací na stroji nebo před jeho zvednutím odstraňte deaktivaci zařízení.



**UPOZORNĚNÍ:**  
Nevkládejte ruce ani nohy do krytu sekacího zařízení.



Na stroj nestoupejte.



**ZÁKAZ:**  
Během provozu stroje se ujistěte, že se v pracovní oblasti nenacházejí žádné osoby (zejména děti, starší osoby nebo osoby se zdravotním postižením) a domácí zvířata. Během provozu stroje udržujte domácí zvířata, děti a ostatní osoby v bezpečné vzdálenosti.



**ZÁKAZ:**  
K čištění nebo mytí stroje nepoužívejte vysokotlaké čisticí prostředky.

## 1.4. BEZPEČNÉ ZASTAVENÍ A VYPNUTÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY



**POVINNOST:**  
Před čištěním, přepravou nebo údržbou robotickou sekačku vždy bezpečně vypněte.

1. Stiskněte tlačítko „STOP“ (obr. 1.A) pro bezpečné zastavení robotické sekačky a otevření ochranného krytu (obr. 1.B).
2. Stiskněte vypínací tlačítko (obr. 1.E) na několik sekund a počkejte, až kontrolka LED stejného tlačítka zhasne.
3. Teprve po zhasnutí kontrolky LED (obr. 1.E) vytáhněte bezpečnostní klíč (obr. 1.D) kvůli bezpečnému vypnutí robotické sekačky.
4. Zavřete ochranný kryt (obr. 1.B).
5. Robotická sekačka je bezpečně zastavená nebo vypnutá.

## 2. INSTALACE



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

**POZNÁMKA:** Pro získání podrobnějších objasnění o instalaci výrobku se obraťte na prodejce výrobků značky STIGA.

### SOUČÁSTI PRO INSTALACI (obr. 3)

(A) nabíjecí základna, (B) napájecí zdroj nabíjecí základny, (C) satelitní referenční stanice, (D) upevňovací šrouby nabíjecí základny, (E) konzola pro samostatnou instalaci satelitní referenční stanice, (F) napájecí zdroj pro samostatnou instalaci satelitní referenční stanice (volitelné příslušenství), (G) prodlužovací kabely 5 m nebo 15 m, (H) mobilní zařízení (není součástí).

## 2.1. KONTROLA POŽADAVKŮ PRO INSTALACI

### 2.1.1. KONTROLA ZAHRADY:

- Zkontrolujte stav zahrady kvůli zjištění virtuálního ohraničení a prostor, které je třeba vyloučit.
- Vyrovnajte povrch tak, aby se v po dešti netvořily louže.

### 2.1.2. KONTROLY PRO INSTALACI NABÍJECÍ ZÁKLADNY, NAPÁJECÍHO ZDROJE A SATELITNÍ REFERENČNÍ STANICE:



#### NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:

Zásuvka se musí připravit v souladu se zákony platnými v zemi.



#### NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:

Dodávaný obvod musí být chráněn diferenciálním spínačem (RCD) s aktivčním proudem nepřesahujícím 30 mA.



#### NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:

Napájecí zdroj nepřipojujte do elektrické zásuvky, pokud jsou zástrčka nebo kabel poškozeni.

Poškozený kabel nepřipojujte a nedotýkejte se jej, dokud není odpojen od napájení.

Poškozený kabel může vést ke kontaktu s částmi pod napětím.

1. Připravte rovnou plochu na okraji trávníku pro umístění nabíjecí základny. Nabíjecí základna musí být nainstalována na místě, kam dosahuje satelitní signál, nejlépe v takovém prostoru zahrady, kde je plně viditelná obloha.
2. V prostoru před nabíjecí základnou se musí nacházet pás bez překážek, široký nejméně 2 m a dlouhý nejméně 3 m.
3. V případě, když obloha není z místa instalace nabíjecí základny zcela vidět, je třeba nainstalovat satelitní referenční stanici do jiného prostoru.

**POZNÁMKA:** Obloha se považuje za zcela viditelnou, když je volná pod úhlem nejméně 120 stupňů ve všech směrech.



#### UPOZORNĚNÍ:

**Napájecí kabel, napájecí zdroj, prodlužovací kabel i jakýkoli jiný elektrický kabel, který není součástí výrobku, musí zůstat na vnější straně prostoru sekání kvůli jejich udržení v bezpečné vzdálenosti od nebezpečných součástí v pohybu a kvůli zabránění poškození kabelů, které by mohlo vést ke styku se součástmi pod napětím.**

4. Oblast pro instalaci napájecího zdroje připravte tak, aby za žádných povětrnostních podmínek nemohl být ponořený do vody. Instalaci proveďte pokud možno v uzavřeném prostoru chráněném před povětrnostními vlivy, v místě, které není snadno přístupné neoprávněným osobám.

## 2.1.3. KONTROLY PRO URČENÍ VIRTUÁLNÍHO OHRAŇENÍ

1. Ověřte, zda je maximální sklon pracovního prostoru menší nebo roven 45 % nebo 50 %, v závislosti na modelu (viz odst. 7 TECHNICKÉ PARAMETRY). Pro určení virtuálního ohraničení dodržujte pravidla, uvedená na obr. 4.



#### UPOZORNĚNÍ:

**Robot může sekat povrchy s maximálním sklonem 45 % nebo 50 %, v závislosti na modelu.**

**Pokud nebudete postupovat podle pokynů, robot by mohl sklouznout a opustit pracovní prostor**



#### UPOZORNĚNÍ:

**Oblasti se sklonem vyšším, než jsou jeho přípustné hodnoty, nelze sekat. Proto umístěte virtuální ohraničení před sklonem a vyloučte tak daný prostor trávníku ze sekání.**

2. Zkontrolujte celý pracovní povrch: zkontrolujte překážky a prostory, které mají být vyloučeny z pracovního prostoru a které musí naprogramovány jako prostory, kterým je třeba se vyhnout.

## 2.2. KRITÉRIA PRO OHRAŇENÍ PRACOVNÍCH PROSTOR A TRAS PRO PŘESUN

1. Za přítomnosti podlahy nebo přístupového chodníku na stejné úrovni jako trávník se virtuální ohraničení může shodovat s okrajem dlažby (obr. 5.A).
2. Když je přítomen bazén, jezírko nebo výkop, virtuální ohraničení musí být naprogramováno ve vzdálenosti nejméně 1 metru. Když se bazén, jezírko nebo výkop nachází na konci svahu, virtuální ohraničení musí být naprogramováno ve vzdálenosti nejméně 1,5 metru (obr. 5.B).
3. V případě stromů s vyčnívajícím kořeny musí být virtuální ohraničení naprogramováno tak, aby se zabránilo přechodu robotické sekačky po nerovných površích (obr. 5.C).
4. Virtuální ohraničení musí být naprogramováno tak, aby se robotická sekačka udržovala ve vzdálenosti nejméně 30 cm od prostor se šterkem nebo drobným kamením kameny (obr. 5.D).
5. V případě prostor na svazích dodržujte pokyny uvedené v odst. 2.1.3.
6. V případě nepřetržitých strukturálních prvků (zídky, ploty, živé ploty apod.) s výškou větší než 50 cm musí být virtuální ohraničení naprogramováno ve vzdálenosti nejméně 40 cm od uvedených prvků (obr. 5.E).
7. Ve všech ostatních případech musí být virtuální ohraničení určeno se zohledněním minimální vzdálenosti 30 cm mezi robotickou sekačkou a překážkou (obr. 5.F).
8. V případě ohraničení překážek, které se nacházejí ve vzájemné vzdálenosti menší než 150 cm, ohraničte je jako jedinou překážku za dodržení výše uvedených vzdáleností (obr. 5.G).



#### VAROVÁNÍ:

**Provozní prostor a obecně prostory, ve kterých se robotická sekačka může pohybovat, musí být ohraničeny nepřekročitelným oplocením.**

## 2.2.1. ÚZKÉ PRŮCHODY

1. V případě úzkých průchodů musí být vzdálenost mezi dvěma virtuálními hranicemi  $Z \geq 2$  metry (obr. 6.A).
2. V případě průchodu, kde by vzdálenost mezi virtuálními hranicemi byla  $< 2$  m, část oblasti za zúžením (obr. 6.A) nebude dosažitelná robotickou sekačkou automaticky. V tomto případě je třeba naprogramovat dva samostatné virtuální sekací prostory (obr. 6.B) a propojit je virtuální trasou pro přesun (obr. 6.C). Vycházejte z kompletního návodu.

## 2.2.2. TRASY PRO PŘESUN

Prostory v zahradě, vzájemně oddělené plochami, které nemají být sekány, musí být pospojovány prostřednictvím tras pro přesun. Trasy pro přesun musí respektovat maximální sklon 20 %.

1. Vyhledejte mezi možnými průchody nejpohodlnější trasu pro přesun, která umožňuje udržovat stále větší vzdálenost od případných překážek, a která se nekříží s prostory, které jsou obvykle vyhrazeny pro parkování, pro přechod vozidel, nebo kterými procházejí proudy osob.
2. Trasa pro přesun zahrnuje manévrovací prostor v rozsahu 1 m vpravo a 1 m vlevo od zaznamenané trasy (obr. 7.A). Je třeba dodržovat následující minimální vzdálenosti mezi manévrovacím prostorem a jednotlivými prvky zahrady: 30 cm od překážek ohraničených virtuálními obvodovými prostory bez sekání (obr. 7.B), 30 cm od pevných neohraničených překážek nebo souvislých konstrukčních prvků (obr. 7.C), 1 m od veřejných komunikací (obr. 7.D), 1 m od bazénů (obr. 7.E), 1 m od tras pro pěší (obr. 7.F), 1 m od srázů nebo strmých svahů (obr. 7.G).
3. V případě úzkých průchodů, kde nelze dodržet výše uvedené vzdálenosti, musí být průchod ohraničen nepřechodnými zábrany, nejsou-li již přítomné.

**POZNÁMKA:** Trasy pro přesun zaznamenané v úzkých průchodech by se mohly vyznačovat nedostatečným příjmem satelitního signálu, což ovlivňuje přesnost práce robotické sekačky.

## 2.3. INSTALACE KOMPONENT



### NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:

Používejte pouze nabíječku a napájecí zdroj dodaný výrobcem. Nevhodné použití může způsobit úraz elektrickým proudem a/nebo přehřátí.



### VAROVÁNÍ:

Nebezpečí pořezání rukou. Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice.



### VAROVÁNÍ:

Nebezpečí odletků do očí. Abyste zabránili nebezpečí vniknutí prachu do očí, používejte ochranné brýle.



### NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM:

Elektrické napájení připojte až po dokončení všech instalačních operací. V případě potřeby během instalace vypněte hlavní elektrické napájení.

## 2.3.1. INSTALACE NABÍJECÍ ZÁKLADNY

Nabíjecí základna může být instalována na okraji pracovního prostoru nebo v prostoru, který je s ním spojen prostřednictvím trasy pro přesun.

1. Zkontrolujte splnění požadavků pro instalaci v souladu s popisem v odst. 2.1.2.
2. V případě potřeby připravte terén tak, aby povrch nabíjecí základny (obr. 8.L) byl na stejné úrovni jako trávník. Terén musí být dokonale vyrovnaný a kompaktní, aby se zabránilo deformaci plochy nabíjecí základny.
3. Připevněte nabíjecí základnu (obr. 8.L) k terénu prostřednictvím upevňovacích šroubů (obr. 8.M).
4. Zkontrolujte, zda je satelitní referenční stanice (obr. 8.A) připojena k nabíjecí základně prostřednictvím svého konektoru.
5. Připojte napájecí zdroj k nabíjecí základně a zašroubujte konektor.
6. Připojte zástrčku napájecího zdroje do elektrické zásuvky.
7. Zkontrolujte, v době, kdy robotická sekačka není v nabíjecí základně, kontrola na nabíjecí základně (obr. 8.N) svítí stálým světlem (viz odst. 3.3).

## 2.3.2. INSTALACE SATELITNÍ REFERENČNÍ STANICE

Satelitní referenční stanice (obr. 8.A) vyžaduje plnou viditelnost oblohy. Dodává se s nabíjecí základnou a je nainstalována pod ochranným víkem (obr. 8.C).

V případě, když nabíjecí základna (obr. 8.L) není umístěna do prostoru, ve kterém je obloha plně viditelná, je třeba odstranit satelitní referenční stanici (obr. 8.A) z nabíjecí základny a nainstalovat ji do prostoru, ve kterém je umožněna plná viditelnost oblohy. Obloha se považuje za zcela viditelnou, když je volná pod úhlem nejméně 120 stupňů ve všech směrech. Ohledně instalace oddělené satelitní referenční stanice vycházejte z kompletního návodu.



### VAROVÁNÍ:

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

## 2.3.3. DOBÍJENÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY PO INSTALACI

Před prvním použitím výrobku nechte nabít akumulátory nejméně na dobu 2 hodin.

## 2.4. PROGRAMOVÁNÍ VIRTUÁLNÍHO OHRANIČENÍ, TRAS PRO PŘESUN A PROSTOR, KTERÝM JE TŘEBA SE VYHNOUT

Programování virtuálního ohraničení, tras pro přesun a prostor, kterým je třeba se vyhnout, se provádí prostřednictvím příslušných postupů s průvodcem, které se nacházejí v APL „STIGA.GO“. Tento postup vyžaduje věst robotickou sekačku manuálně, kráčejíc vedle ní, podle všeobecných kritérií, uvedených v odst. 2.2.

**VAROVÁNÍ:**

**Provozní prostor nebo trasy, používané strojem pro jeho přesun, musí být nastaveny tak, aby nezahrnovaly veřejné prostory, prostory, které jsou obvykle určeny pro parkování, pro přechod vozidel nebo prostory, kterými procházejí proudy osob, aby se zabránilo ublížení na zdraví osob, škodám na majetku, nebo nehodám vozidel.**

**VAROVÁNÍ:**

**Pro vlastní bezpečnost a pro zabránění ublížení na zdraví osob a zvířat, a škod na majetku, musí operátor předem znát prostor, ve kterém bude robotická sekačka vedena manuálně.**

**Během řízení robota krácejte opatrně, abyste přitom nespadli.**

**VAROVÁNÍ:**

**Provozní prostor a obecné prostory, ve kterých se robotická sekačka může pohybovat, musí být ohraničeny nepřekročitelným oplocením. Zajistěte, aby byl plot vhodný, nebo během provozu dohlížejte na robotickou sekačku.**

### 3. PROVOZ

#### 3.1. RUČNÍ OVLÁDÁNÍ ROBOTICKÉ SEKAČKY

Robotickou sekačku lze použít bez provedení popsaného programování časových rozvrhů pracovní činnosti. V tomto režimu vykoná robotická sekačka pracovní cyklus, vrátí se do nabíjecí základny a zůstane tam až do následujícího ručního spuštění.

Pro použití stroje v tomto režimu je v každém případě třeba provést programování virtuálních hranic, tras pro přesun a prostor, kterým je třeba se vyhnout (viz odst. 2.4).

1. Robotickou sekačku umístěte do nabíjecí základny nebo na místo v instalačním obvodu.
2. Stiskněte tlačítko „STOP“ (obr. 1.A) pro otevření krytu (obr. 1.B) a přistupte k ovládacímu panelu (obr. 1.C).
3. Stiskněte tlačítko „ZAP./VYP.“ (obr. 1.E) na 5 sekund kvůli zapnutí robotické sekačky.
4. Stiskněte tlačítko „VOLBA REŽIMU“ (obr. 1.F) a držte jej stisknuto až do blikání jediné ikony „SAMOSTATNÝ PRACOVNÍ CYKLUS“ (obr. 1.L).
5. Stiskněte tlačítko „POTVRZENÍ“ (obr. 1.G). Ikona (obr. 1.L) se rozsvítí stálým světlem kvůli potvrzení provedení požadované operace.
6. Zavřete kryt (obr. 1.B). Robotická sekačka zahájí svou pracovní činnost.

**POZNÁMKA:** tento režim by nemusel zaručit dostatečné pokrytí zahrady, a to jak z hlediska požadovaného času, tak z hlediska rovnoměrnosti výsledku sekání, zejména pokud má zahrada nerovnoměrný tvar. Pro dosažení maximální účinnosti robotické sekačky se doporučuje provést naprogramování časových rozvrhů pracovní činnosti.

#### 3.2. POPIS PŘÍKAZŮ NACHÁZEJÍCÍCH SE NA ROBOTICKÉ SEKAČCE

Seznam příkazů, indikátorů a jejich funkcí:

- Tlačítko „STOP“ (obr. 1.A): slouží bezpečnostnímu zastavení robotické sekačky.

- „BEZPEČNOSTNÍ KLÍČ“ (obr. 1.D): slouží k bezpečnostnímu vypnutí robotické sekačky.
- Tlačítko „ZAP./VYP.“ (obr. 1.E): slouží k zapnutí a vypnutí robotické sekačky a k vynulování alarmů.
- Tlačítko „VOLBA REŽIMU“ (obr. 1.F): slouží k volbě provozního režimu robotické sekačky a pro nucené nastavení návratu na nabíjecí základnu.
- Tlačítko „POTVRZENÍ“ (obr. 1.G): slouží k potvrzení nastaveného provozního režimu.
- Podsvícená ikona „NAPLÁNOVANÝ PROGRAM“ (obr. 1.I): slouží k zobrazení nastavení naplánovaného programu.
- Podsvícená ikona „SAMOSTATNÝ PRACOVNÍ CYKLUS“ (obr. 1.L): slouží k zobrazení nastavení samostatného pracovního cyklu.
- Podsvícená ikona „NÁVRAT NA ZÁKLADNU“ (obr. 1.H): slouží k zobrazení nastavení nuceně nastaveného návratu robotické sekačky na nabíjecí základnu.
- Tlačítko „BLUETOOTH“ (obr. 1.M): používá jej výhradně servisní středisko pro diagnostické činnosti.
- Podsvícená ikona „ALARM“ (obr. 1.N): slouží k zobrazení stavů alarmu.
- Podsvícená ikona „AKUMULÁTOR“ (obr. 1.O): slouží k zobrazení nabití akumulátoru.

**POZNÁMKA:** Ohledně podrobnějšího popisu výše uvedených ovládacích prvků si přečtěte kompletní návod.

#### 3.3. PROVOZ NABÍJECÍ ZÁKLADNY

Nabíjecí základna je vybavena kontrolkou (obr. 8.N) s následujícími stavu:

- Zhasnutá kontrolka: nabíjecí základna je vypnutá nebo se robotická sekačka nachází na základně.
- Svítící kontrolka: robotická sekačka není připojena k nabíjecí základně a signál antény je přenašen správně.
- Blikající kontrolka: nabíjecí základna není konfigurována správně nebo došlo k výskytu poruchy nabíjecí základny. Vycházejte z kompletního návodu.

#### 3.4. NABÍJENÍ AKUMULÁTORU

Postup „NABÍJENÍ AKUMULÁTORU“ umožňuje ruční nabití robotické sekačky.

1. Umístěte robotickou sekačku na nabíjecí základnu (obr. 9.R).
2. Zasuňte ji po nabíjecí základnu až po zasunutí nabíjecího konektoru (obr. 9.S).
3. Stiskněte tlačítko „STOP“ (obr. 9.A) pro otevření krytu (obr. 9.B) a přistupte k ovládacímu panelu (obr. 9.C).
4. Zapněte robotickou sekačku tlačítkem „ZAP./VYP.“ (obr. 9.E).
5. Svítící ikona „AKUMULÁTOR“ (obr. 9.O) bliká moře a robotická sekačka se nabíjí.
6. Zavřete kryt (obr. 9.B).
7. Nechte robotickou sekačku nabíjet nejméně po dobu, uvedenou v odst. 2.3.3.

**POZNÁMKA:** Nabítí akumulátoru před zimním skladováním musí být provedeno podle pokynů, uvedených v odst. 4.3.

#### 3.5. NASTAVENÍ VÝŠKY SEČENÍ

Při nastavení výšky sekání dodržte postup s průvodcem, uvedený v APLIKACI.



**VAROVÁNÍ:**  
Při nastavování výšky sekání se nedotýkejte sekacího zařízení.

POZNÁMKA: Délka části trávy odsekuté robotickou sekačkou nesmí překročit 10 mm.

## 4. ÚDRŽBA



**VAROVÁNÍ:**  
Používejte pouze originální náhradní díly.



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



**VAROVÁNÍ:**  
Nebezpečí pořezání rukou.  
Abyste zabránili nebezpečí pořezání rukou, používejte ochranné rukavice.



**VAROVÁNÍ:**  
Nebezpečí odletků do očí.  
Abyste zabránili nebezpečí vniknutí prachu do očí, používejte ochranné brýle.



**UPOZORNĚNÍ:**  
Použití nadměrného množství vody může způsobit vniknutí vody a poškození elektrických komponent.



**ZÁKAZ:**  
Nepoužívejte proudy vody pod tlakem.



**ZÁKAZ:**  
Aby nedošlo k trvalému poškození elektrických a elektronických komponent, neponožte robotickou sekačku, a to ani částečně, do vody.



**ZÁKAZ:**  
Neumývejte vnitřní části robotické sekačky, aby nedošlo k poškození elektrických a elektronických komponent.



**ZÁKAZ:**  
Nepoužívejte rozpouštědla nebo benzin, aby nedošlo k poškození lakovaných povrchů a plastových komponent.

### 4.1. PLÁNOVANÁ ÚDRŽBA

Pro lepší provoz a delší životnost produktů pravidelně čistěte a vyměňujte opotřebované díly.

Zákroky provádějte s četností uvedenou v tabulce.

ČETNOST	KOMPONENTA	TYP ÚKONU
Týdně	Nůž	Vyčištění a kontrola účinnosti nože (viz odst. 4.2)
		V případě ohnutí nože v důsledku nárazu nebo v případě jeho nadměrného opotřebení proveďte jeho výměnu (viz odst. 4.2)
	Nabíjecí kontakty	Vyčistěte a odstraňte případné oxidace (viz kompletní návod)

Měsíčně	Robotická sekačka	Očistěte (viz kompletní návod)
	Nabíjecí základna a napájecí kabely	Zkontrolujte opotřebení nebo poškození a v případě potřeby je vyměňte. (viz kompletní návod)
Na konci sezóny sečení nebo každých šest měsíců, pokud se robotická sekačka nepoužívá	Akumulátor	Dobijte před uskladněním akumulátoru (viz odst. 4.3)
Každoročně nebo na konci sezóny sečení	Robotická sekačka	Servisní prohlídku nechte provést v autorizovaném servisním středisku (viz odst. 4.1)

Aby byla robotická sekačka v dobrém provozním stavu, musí se každoročně provádět údržba v autorizovaném servisním středisku.

POZNÁMKA: v rámci záruky nebude uznána porucha způsobená neprovedením servisní prohlídky.

### 4.2. VÝMĚNA SEKACÍCH NOŽŮ

1. Stiskněte tlačítko „STOP“ (obr. 1.A) pro zastavení robotické sekačky a otevření ochranného krytu (obr. 1.B).
2. Vytáhněte bezpečnostní klíč (obr. 1.C).
3. Otočte robotickou sekačku spodní stranou vzhůru, přičemž dejte pozor, abyste nepoškodili plovoucí kryt.
4. Vyšroubujte upevňovací šrouby (obr. 10.E).
5. Vyměňte sekací nože (obr. 10.D) a upevňovací šrouby (obr. 10.E).
6. Utáhněte upevňovací šrouby (obr. 10.E).

### 4.3. ZIMNÍ ÚDRŽBA AKUMULÁTORU A USKLADNĚNÍ

1. Nabijte akumulátor podle postupu s průvodcem v APL., přístupném na straně „Nastavení“.
2. Vyčistěte robotickou sekačku (viz kompletní návod)
3. Robotickou sekačku uchovávejte na suchém místě, chráněném před mrazem, a ujistěte se, že je vypnutá.

POZNÁMKA: Podrobnější informace o postupu nabíjení v zimě najdete v kompletním návodu.

POZNÁMKA: Registrace nabíjení pomocí postupu v aplikaci je nutná pro zachování platnosti záruky na akumulátor.

### 4.4. VÝMĚNA AKUMULÁTORU

Výměnu akumulátoru smí provádět pouze PERSONÁL TECHNICKÉ PODPORY SPOLEČNOSTI STIGA. Pokud je nutné akumulátor vyměnit, obraťte se na servisní středisko nebo prodejce.

## 5. PŘEPRAVA, USKLADNĚNÍ A LIKVIDACE

### 5.1. PŘEPRAVA

POZNÁMKA: Pro přepravu na velké vzdálenosti se doporučuje použít původní obal.

## 5.3. LIKVIDACE

**VAROVÁNÍ:****K odstranění akumulátoru se obraťte na autorizované servisní středisko.**

1. Obal produktu zlikvidujte udržitelným způsobem ve vhodných sběrných nádobách nebo jej odevzdejte do příslušných středisek autorizovaných pro sběr.
2. Robotickou sekačku zlikvidujte v souladu s místními předpisy.
3. Obraťte se na speciální střediska pro recyklaci a likvidaci, protože robotická sekačka je klasifikovaná jako odpad OEEZ (Odpadní elektrická a elektronická zařízení).
4. Staré nebo vypotřebované akumulátory zlikvidujte udržitelným způsobem ve sběrných nádobách nebo je odevzdejte do příslušných středisek autorizovaných pro sběr.

1. Stiskněte tlačítko „STOP“ (obr. 11.A) pro zastavení robotické sekačky a otevření ochranného krytu (obr. 11.B).
2. Vytáhněte bezpečnostní klíč (obr. 11.C).
3. Vyčistěte robotickou sekačku (viz kompletní návod).
4. Zvedněte ji za příslušnou rukojeť (obr. 11.D) a přeneste ji; dávejte přitom pozor na udržování sekacího nože v dostatečné vzdálenosti od těla.

## 5.2. USKLADNĚNÍ

Robotická sekačka musí být uskladněna ve vodorovné poloze na suchém místě a mimo dosah mrazu, po očištění a po zimním nabití akumulátoru (viz kap.4). Během dlouhých období nečinnosti odpojte nabíjecí základnu a satelitní referenční stanici od elektrické sítě.

## 6. ŘEŠENÍ PROBLÉMŮ

**VAROVÁNÍ:****Zastavte robotickou sekačku a uveďte ji do bezpečného stavu (viz odst. 1.4).**

Níže je uveden seznam možných poruch, které se mohou vyskytnout během provozu.

ZÁVADA	PŘÍČINY	ŘEŠENÍ
Abnormální vibrace. Robotická sekačka je hlučná.	Poškozený sekací kotouč nebo nože	Vyměňte poškozené součásti (viz odst. 4.2).
	Sekací zařízení je zanesené zbytky (pásky, šňůrky, plastové úlomky apod.).	Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 1.4). Odjistěte sekací nůž.
	Při uvedení robotické sekačky do provozu se nečekaně vyskytly překážky (spadlé větve, zapomenuté předměty apod.).	Vypněte robotickou sekačku v bezpečném stavu (viz odst. 1.4). Odstraňte překážky a restartujte robotickou sekačku.
	Porucha elektromotoru.	Obraťte se na servisní středisko a nechte vyměnit motor.
	Příliš vysoká tráva.	Zvyšte výšku sekání (viz odst. 3.5). Plochu nejdříve posečte běžnou sekačkou.
Robotická sekačka se správně neumísťte do nabíjecí stanice.	Problémy s anténou nabíjecí základny.	Když problém přetrvává, obraťte na servisní středisko.
	Pokles terénu v blízkosti nabíjecí základny.	Přesuňte nabíjecí základnu do správné polohy (viz odst. 2.3.1).
Nabíjecí základna nebyla kalibrována správně nebo je v blízkosti nabíjecí základny přítomno elektromagnetické rušení.	Po odstranění zdroje rušení proveďte kalibraci nabíjecí základny prostřednictvím aplikace. Vycházejte z kompletního návodu.	
Kontrolka nabíjecí základny se nerozsvítí, je-li robot mimo nabíjecí základnu.	V nabíjecí základně chybí napájecí napětí nebo došlo k poruše na nabíjecí základně.	Zkontrolujte správné připojení do elektrické zásuvky napájecího zdroje. Ověřte neporušenost kabelu pro připojení napájecího zdroje.
Kontrolka nabíjecí základny bliká.	Došlo k výskytu poruchy nabíjecí základny. Vycházejte z kompletního návodu.	Vypněte elektrické nabíjení nabíjecí základny a znovu jej zapněte po několika minutách. Když problém přetrvává, obraťte na servisní středisko.
	Nabíjecí základna není konfigurována správně.	Proveďte konfiguraci nabíjecí základny prostřednictvím aplikace. Vycházejte z kompletního návodu.
Na klávesnici svítí ikona Výstraha	Označuje stav poruchy/poškození.	Podrobnější informace můžete najít v aplikaci nebo v kompletního návodu.
Robotická sekačka se zastaví v pracovním prostoru.	Signál GPS je slabý.	Když problém přetrvává, obraťte na servisní středisko.

## 7. TECHNICKÉ ÚDAJE

SPECIFIKACE	TYP: SRSA01 (viz štítek výrobku)	TYP: SRBA01 (viz štítek výrobku)
Rozměry (Š×V×H)	413×252×560 [mm]	529×299×695 [mm]
Hmotnost robotické sekačky	V závislosti na modelu: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	V závislosti na modelu: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Výška sečení (min. - max.)	20÷60 [mm]	20÷65 [mm]
Průměr nože	180 [mm]	260 [mm]
Otáčky při sečení	2 850 ±50 [ot./min]	2400 ±50 [ot./min]
Rychlost pohybu	22 [m/min]	V závislosti na modelu: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maximální sklon	45%	50%
Maximální sklon po obvodu	20%	
Typ sekacího systému	4 otočné sekací nože	6 otočné sekací nože
Kód sekacího zařízení	322104105/0	
Zjištěná úroveň akustického výkonu	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Nejistota emisí hluku, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Zaručená hladina akustického výkonu	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Hladina hluku na úrovni ucha pracovníka	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
IP klasifikace robotické sekačky	IP X5	
IP klasifikace nabíjecí základny	IP X1	
IP klasifikace napájecího zdroje	IP 67	
Provozní teplota robotické sekačky [°C]	0 až +50	
Okolní teplota při provozu nabíjecí stanice [°C]	-10 až +50	
Provozní teplota při provozu napájecího zdroje [°C]	-10 až +50	
Pracovní kapacita	Závisí na modelu (*)	Závisí na modelu (*)
Napájení	Vstup: 100-240 V~, 1,2 A; výstup: 30 V=, 2 A	V závislosti na modelu: Vstup: 100-240 V~, 1,2 A; výstup: 30 V=, 2 A; Vstup: 200-240 V~, 0,8 A; výstup: 30 V=, 4 A (*)
Model akumulátoru	V závislosti na modelu: 25,2 V - 2 Ah; 25,2 V - 2,5 Ah; 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 6 Ah (*)	V závislosti na modelu: 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 2x5 Ah; 25,2 V - 2x6 Ah (*)
Doba nabíjení	V závislosti na modelu: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	V závislosti na modelu: 150 [min]; 180 [min] (*)
Připojení	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigační technologie	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Ohledně podrobnějších údajů o konkrétním modelu si přečtěte kompletní návod, který je dostupný online (viz kód QR uvedený na první straně této příručky).



Pełna wersja Instrukcji jest dostępna:

- ▷ na stronie [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ na App [STIGA.GO](https://www.stiga.com), dostępnej w App Store i Google Play
- ▷ skanując kod QR



UWAGA: Instrukcje zawarte w niniejszej instrukcji dotyczą wszystkich modeli autonomicznych kosiarek automatycznych. Rysunki, jeśli nie określono inaczej, odnoszą się do platformy SRSA01.

UWAGA: Niniejsza instrukcja zawiera podstawowe instrukcje, głównie związane z bezpieczeństwem. Aby zapewnić prawidłową instalację, należy dokładnie zapoznać się z pełną instrukcją obsługi (patrz wyżej) i postępować zgodnie z nią.

## 1. BEZPIECZEŃSTWO

### NAKAZ:

**Przeczytać uważnie przed użyciem i zachować w celu przyszłej konsultacji.**

### 1.1. DOBRE PRAKTYKI BEZPIECZEŃSTWA

#### Szkolenia

- a. Przeczytać uważnie instrukcję, poznać elementy sterujące i obsługiwać maszynę w prawidłowy sposób.
- b. Nigdy nie pozwalać dzieciom, osobom o ograniczonych zdolnościach fizycznych, czuciowych lub mentalnych lub nieposiadających doświadczenia i wiedzy oraz nieznanym instrukcji obsługi kosiarki na użytkowanie urządzenia. Miejscowe przepisy mogą ograniczać wiek operatora.
- c. Operator lub użytkownik ponosi odpowiedzialność za wystąpienie wypadków lub zagrożenia wobec osób trzecich i ich sprzętu.

#### Przygotowanie

- a. Upewnić się, że automatyczny system ogrodzenia obwodowego jest prawidłowo zaprogramowany, w opisany sposób.
- b. Okresowo sprawdzać obszar, w którym jest używane urządzenie i usuwać kamienie, patyki, przewody i wszelkie inne ciała obce, które mogą utrudniać jego pracę.
- c. Okresowo sprawdzać wzrokowo noże, śruby noży i zespół tarczy noży, aby

- się upewnić, że nie są one zużyte lub uszkodzone. Wymieniać zużyte lub uszkodzone noże i śruby parami, aby zachować wyważenie zespołu tnącego.
- d. Sygnały ostrzegawcze muszą się znajdować wokół obszaru roboczego kosiarki, jeśli jest on używana w obszarach publicznych lub otwartych dla publiczności. Na sygnałach musi być obecny następujący tekst: „Ostrzeżenie! Kosiarka automatyczna! Nie zbliżać się do urządzenia! Nie pozostawić dzieci bez nadzoru!”.

### 1.1.1. FUNKCJONOWANIE

#### Informacje ogólne

- a. Nie używać maszyny w razie uszkodzenia osłon lub braku urządzeń zabezpieczających, na przykład bez osłon.
- b. Nie zbliżać rąk ani nóg do części obrotowych lub pod części obrotowe. Nie zbliżać się do otworu wyrzutu trawy.
- c. Nie dotykać części kosiarki w ruchu przed ich całkowitym zatrzymaniem.
- d. Podczas obsługi kosiarki należy zawsze nosić masywne obuwie i długie spodnie.
- e. Nie podnosić ani nie przewozić maszyny z włączonym silnikiem.
- f. Wyjąć klucz bezpieczeństwa z urządzenia:
  - Przed usunięciem niedrożności;
  - Przed kontrolą, czyszczeniem lub przeprowadzeniem prac konserwacyjnych przy maszynie.
- g. Nie pozostawiać pracującej maszyny bez nadzoru w obecności zwierząt domowych, dzieci lub innych osób.

#### Utrzymanie i konserwacja

- a. Aby zapewnić bezpieczną pracę maszyny, należy dokładnie dokręcić wszystkie nakrętki, śruby i wkrety.
- b. Często sprawdzać kosiarkę pod kątem zużycia lub zniszczenia.
- c. Ze względów bezpieczeństwa należy

- wymienić zużyte lub uszkodzone części.
- d. Upewnić się, że noże są wymieniane tylko na oryginalne części zamienne.
- e. Upewnić się, że akumulatory są ładowane za pomocą odpowiedniej ładowarki zalecanej przez producenta. Niewłaściwe użytkowanie może skutkować porażeniem prądem elektrycznym, przegrzaniem lub wyciekami płynów korodujących z akumulatora.
- f. W razie wycieku elektrolitu należy zmyć wodą / środkiem neutralizującym, a w przypadku kontaktu z oczami, zasięgnąć porady lekarza.
- g. Przeprowadzać konserwację maszyny zgodnie z instrukcjami producenta.

## 1.2. OPIS PRODUKTU

Kosiarka trawnikowa (Rys. 2.A) została zaprojektowana i wykonana w celu automatycznego koszenia trawników ogrodowych o każdej porze dnia i nocy.

W zależności od cech koszonej powierzchni, kosiarkę trawnikową można zaprogramować do pracy na kilku obszarach ograniczonych wirtualną granicą i połączonych wirtualnymi trasami.

Podczas pracy kosiarka trawnikowa kosi obszar ograniczony granicą wirtualną (Rys.2.B). Gdy kosiarka trawnikowa znajdzie się w pobliżu wirtualnej granicy (Rys. 2.B) lub napotka przeszkodę (Rys. 2.C), nastąpi zmiana ścieżki zgodnie z wybraną strategią nawigacji.

Kosiarka automatyczna wykona automatyczne i pełne koszenie wyznaczonego trawnika.

Produkt działa za pośrednictwem sygnału satelitarnego i wymaga zainstalowania stacji ładującej (Rys. 2.F, 2.G) ze zintegrowaną satelitarną stacją referencyjną (Rys. 3.C), którą można również zainstalować osobno. Robot i satelitarna stacja referencyjna komunikują się ze sobą za pośrednictwem modułów 3G/4G wyposażonych w kartę SIM. Technologia obsługi kosiarki trawnikowej opiera się na przekazywaniu danych między chmurą STIGA a robotem. Do funkcjonowania kosiarki automatycznej obowiązkowa jest opłata abonamentowa, której wysokość zależy od ilości żądanych danych. Do korzystania z produktu wymagane jest również urządzenie mobilne (smartfon).

Jakiegokolwiek inne zastosowanie może okazać się niebezpieczne i powodować szkody wobec osób i/lub obiektów. Przykładem niewłaściwego użycia (jest to przykład, ale lista jest otwarta) jest: przewożenie na maszynie osób lub zwierząt; jeżdżenie na maszynie; użycie maszyny w celu jej ciągnięcia lub pchania ładunków; użycie maszyny do koszenia roślin innych niż trawiaste.

**UWAGA:** Do funkcjonowania kosiarki automatycznej obowiązkową jest opłata abonamentowa, której wysokość zależy od ilości żądanych danych.

## 1.3. SYMBOLE I TABLICZKI



### OSTRZEŻENIE:

Przed uruchomieniem urządzenia przeczytać instrukcję użytkownika.



### OSTRZEŻENIE:

Niebezpieczeństwo uderzenia przedmiotów o ciało.

Podczas pracy zachować bezpieczną odległość od maszyny.



### OSTRZEŻENIE:

Nie wkładać dłoni ani stóp do wnętrza obudowy urządzenia tnącego.

Przed wykonaniem jakichkolwiek działań przy maszynie lub przed jej podniesieniem należy wyjąć urządzenie odłączające.



### OSTRZEŻENIE:

Nie wkładać dłoni ani stóp do wnętrza obudowy urządzenia tnącego.

Nie wchodzić na maszynę.



### ZAKAZ:

Upewnić się, że w miejscu pracy maszyny, gdy jest ona włączona, nie znajdują się osoby (zwłaszcza dzieci, osoby starsze lub niepełnosprawne) i zwierzęta domowe.

Oddalić dzieci, zwierzęta domowe i inne osoby na bezpieczną odległość od pracującej maszyny.



### ZAKAZ:

Nie używać myjek wysokociśnieniowych do czyszczenia lub mycia maszyny.

## 1.4. BEZPIECZNE ZATRZYMYWANIE I WYŁĄCZANIE KOSIARKI AUTOMATYCZNEJ



### NAKAZ:

Przed przystąpieniem do czyszczenia, transportu lub konserwacji zawsze bezpiecznie wyłączyć kosiarkę.

1. Nacisnąć przycisk „STOP” (Rys. 1.A), aby zatrzymać kosiarkę trawnikową w warunkach bezpieczeństwa i otworzyć pokrywę ochronną (Rys. 1.B).
2. Nacisnąć przycisk wyłączenia (Rys. 1.E) przez kilka sekund i poczekać, aż dioda LED na tym samym przycisku zgaśnie.
3. Dopiero po zgaśnięciu diody LED (Rys. 1.E), wyjąć klucz bezpieczeństwa (Rys. 1.D), aby bezpiecznie zatrzymać kosiarkę trawnikową.
4. Zamknąć pokrywę ochronną (Rys. 1.B).
5. W ten sposób nastąpi bezpieczne zatrzymanie lub wyłączenie kosiarki.

## 2. INSTALACJA



### OSTRZEŻENIE:

Nie zmieniać, nie naruszać, nie omijać ani nie usuwać zainstalowanych urządzeń zabezpieczających.

**UWAGA:** Aby uzyskać więcej informacji na temat instalacji produktu, należy się skontaktować ze sprzedawcą STIGA.

## CZĘŚCI DO ZAINSTALOWANIA (Rys. 3)

(A) Podstawa ładująca, (B) Zasilacz podstawy ładującej, (C) Satelitarna stacja referencyjna, (D) Śruby mocujące podstawy ładującej, (E) Wspornik do oddzielnej instalacji satelitarnej stacji referencyjnej, (F) Zasilacz do oddzielnej instalacji satelitarnej stacji referencyjnej (opcjonalnie), (G) Przedłużacz 5 m lub 15 m, (H) Urządzenie mobilne (brak w zestawie).

## 2.1. WERYFIKACJA WYMAGAŃ INSTALACYJNYCH

### 2.1.1. WERYFIKACJA OGRODU:

- Sprawdzić stan ogrodu pod kątem wykrywania wirtualnych granic, przeszkód i obszarów wyznaczonych do wykluczenia.
- Wypoziomować grunt w taki sposób, aby podczas deszczu nie tworzyły się w nim kałuże.

### 2.1.2. KONTROLE DLA INSTALACJI STACJI ŁADUJĄCEJ, ZASILACZA I SATELITARNEJ STACJI REFERENCYJNEJ:



#### ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:

Należy zapewnić gniazdo zasilania zgodne z obowiązującymi przepisami w Kraju użytkownika.



#### ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:

Zasilany obwód musi być zabezpieczony wyłącznikiem różnicowym (RCD) o prądzie zadziałania nieprzekraczającym 30 mA.



#### ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:

Niepodłączać zasilacza do gniazda prądowego, jeśli wtyczka lub kabel są uszkodzone.

Nie podłączać ani nie dotykać uszkodzonego przewodu przed odłączeniem zasilania.

Uszkodzony lub zniszczony przewód może spowodować przypadkowy kontakt z częściami pod napięciem.

1. Przygotować na krawędzi trawnika płaską strefę w celu umieszczenia stacji ładującej. Baza ładująca musi być zainstalowana w miejscu, do którego dociera sygnał satelitarny, najlepiej w obszarze ogrodu, gdzie niebo jest w pełni widoczne.
2. W obszarze przed stacją ładującą musi znajdować się pas o szerokości co najmniej 2 m i długości co najmniej 3 m, wolny od przeszkód.
3. W przypadku, gdy niebo nie jest całkowicie widoczne z miejsca instalacji stacji ładującej, satelitarna stacja referencyjna musi być zainstalowana w innym obszarze

UWAGA: Niebo uważa się za całkowicie widoczne, gdy jest wolne pod kątem przynajmniej 120 stopni we wszystkich kierunkach.



#### OSTRZEŻENIE:

Kabel zasilający, zasilacz, przedłużacz i wszelkie inne kable elektryczne, które nie należą do produktu muszą się znajdować poza obszarem koszenia, aby pozostawać w bezpiecznej odległości od niebezpiecznych ruchomych części i aby uniknąć uszkodzenia kabli pod napięciem.

4. Przygotować miejsce instalacji zasilacza w taki sposób, aby nie był on narażony na zanurzenie w wodzie w jakichkolwiek warunkach atmosferycznych. Zainstalować,

jeśli jest to możliwe, w zamkniętym pomieszczeniu chronionym przed czynnikami atmosferycznymi, w miejscu niedostępnym dla osób nieupoważnionych.

## 2.1.3. KONTROLE W CELU OKREŚLENIA GRANIC WIRTUALNYCH:

1. Sprawdzić, czy maksymalne nachylenie obszaru roboczego jest mniejsze lub równe 45% lub 50%, w zależności od modelu (patrz Punkt 7 DANE TECHNICZNE). Aby zdefiniować granice wirtualne, należy przestrzegać zasad przedstawionych na Rys. 4.



#### OSTRZEŻENIE:

Kosiarka może kosić powierzchnie o maksymalnym nachyleniu 45% lub 50% w zależności od modelu.

W razie niezastosowania się do tej instrukcji, może nastąpić ślizganie się kosiarki i wyjście z obszaru roboczego



#### OSTRZEŻENIE:

Nie kosić obszarów o nachyleniach większych niż dopuszczalne. Umieścić przewód obwodowy przed nachyleniem, wykluczając ten obszar z koszenia.

2. Sprawdzić całą powierzchnię roboczą: ocenić przeszkody i obszary które pragnie się wykluczyć z obszaru roboczego i które należy zaprogramować jako strefy, których należy unikać.

## 2.2. KRYTERIA WYZNACZANIA OBSZARÓW ROBOCZYCH I TRAS PRZEJAZDU

1. W przypadku chodnika lub ścieżki znajdujących się tym samym poziomie, co trawnik, wirtualna granica może się pokrywać z krawędzią chodnika (Rys. 5.A).
2. W razie obecności basenu, stawu lub wykopu, należy zaprogramować wirtualną granicę w odległości co najmniej 1 metra. Jeśli basen, staw lub wykop znajdują się na końcu zbocza, wirtualną należy zaprogramować granicę w odległości co najmniej 1,5 metra (Rys. 5.B).
3. W razie występowania drzew z wystającymi korzeniami, wirtualna granica musi być zaprogramowana w taki sposób, aby kosiarka nie przejeżdżała przez te powierzchnie (Rys. 5.C).
4. Wirtualną granicę należy zaprogramować w taki sposób, aby kosiarka pozostawała w odległości co najmniej 30 cm od obszarów pokrytych żwirami lub tłuczonym kamieniem (Rys. 5.D).
5. W przypadku pochyłych terenów należy przestrzegać informacji zawartych w paragrafie 2.1.3.
6. W przypadku ciągłych elementów konstrukcyjnych (murki, ogrodzenia, żywopłoty itp.) o wysokości większej niż 50 cm, należy zaprogramować wirtualną granicę w odległości przynajmniej 40 cm (Rys. 5.E)
7. We wszystkich pozostałych przypadkach wirtualna granica musi przestrzegać minimalnej odległości 30 cm między kosiarką trawnikową a przeszkodą (Rys. 5.F).
8. W przypadku przeszkód znajdujących się w odległości mniejszej niż 150 cm od siebie, należy je rozgraniczyć jako pojedynczą przeszkodę z zachowaniem odległości wskazanych powyżej (Rys. 5.G).

**POUCZENIE:**

Obszar roboczy i ogólnie obszary, w których kosiarka może się poruszać, muszą być odgrodzone nieprzejezdnym ogrodzeniem.

**2.2.1. WĄSKIE PRZEJŚCIA**

1. W przypadku wąskich przejść, odległość między dwiema granicami wirtualnymi musi wynosić  $Z \geq 2$  m (Rys. 6.A).
2. W przypadku przejścia, w którym odległość między wirtualnymi granicami wynosiłaby  $< 2$  m, część obszaru poza wąskim gardłem (Rys. 6.A) nie może zostać automatycznie osiągnięta przez robota koszącego. W takim przypadku należy zaprogramować dwie oddzielne wirtualne strefy cięcia (Rys. 6.B) i połączyć je wirtualną ścieżką transferu (Rys. 6.C). Więcej informacji można znaleźć w Pełnej Instrukcji

**2.2.2. TRASY PRZEJAZDU**

Obszary ogrodu, pomiędzy którymi znajdują się obszary, których nie należy kosić, muszą być połączone ścieżkami transferowymi. Ścieżki transferowe muszą być zgodne z maksymalnym limitem nachylenia wynoszącym 20%.

1. Wśród możliwych przejść wskazać najłatwiejszą trasę, która umożliwi zachowanie największej odległości od wszelkich przeszkód i która nie przebiega przez obszarami zwykle używanymi do parkowania, przejazdu pojazdów lub przepływu ludzi.
2. Ścieżka transferowa obejmuje strefę manewrowania rozciągającą się 1 m w prawo i 1 m w lewo od zarejestrowanej ścieżki (Rys. 7.A). Należy przestrzegać następujących minimalnych odległości między placem manewrowym a różnymi elementami ogrodu: 30 cm od przeszkód ograniczonych wirtualnymi obwodami lub strefami zakazu cięcia (Rys. 7.B), 30 cm od stałych przeszkód lub ciągłych elementów konstrukcyjnych (Rys. 7.C), 1 m od dróg publicznych (Rys. 7.D), 1 m od basenów (Rys. 7.E), 1 m od ścieżek dla pieszych (Rys. 7.F), 1 m od klifów lub stromych zboczy (Rys. 7.G).
3. W przypadku wąskich przejść, w których powyższe odległości nie mogą być zachowane, przejście musi być ograniczone nieprzejezdnymi barierami, jeśli nie są one jeszcze obecne.

**UWAGA:** Ścieżki transferowe zarejestrowane w wąskich przejściach mogą mieć niewystarczający odbiór sygnału satelitarne, wpływając na dokładność działania robota koszącego.

**2.3. INSTALACJA CZĘŚCI****ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:**

Używać wyłącznie ładowarki i zasilacza dostarczonego przez Producenta. Użycie nieodpowiedniej ładowarki i zasilacza może spowodować porażenie prądem i/lub przegrzanie.

**POUCZENIE:**

Niebezpieczeństwo przecięcia rąk. Aby uniknąć ryzyka skaleczenia rąk używać rękawice ochronne.

**POUCZENIE:**

Niebezpieczeństwo zaproszenia oczu. Stosować okulary ochronne, aby uniknąć niebezpieczeństwa zaproszenia oczu.

**ZAGROŻENIE ELEKTRYCZNE:**

Podłączyć zasilanie elektryczne dopiero po zakończeniu wszystkich czynności instalacyjnych. W razie konieczności podczas instalacji wyłączyć główne zasilanie elektryczne.

**2.3.1. INSTALACJA STACJI ŁADUJĄCEJ**

Stacja ładująca może być zainstalowana na krawędzi obszaru roboczego lub w obszarze połączonym z nim za pomocą ścieżki transferowej.

1. Sprawdzić wymagania instalacyjne, jak przedstawiono w punkcie 2.1.2.
2. W razie konieczności przygotować podłoże tak, aby powierzchnia stacji ładującej (Rys. 8.L) znajdowała się na tym samym poziomie co trawnik, podłoże musi być idealnie płaskie i zwarte, aby uniknąć odkształcenia powierzchni stacji ładującej.
3. Przymocować stację ładującą (Rys. 8.L) do podłoża za pomocą śrub mocujących (Rys. 8.M).
4. Sprawdzić, czy satelitarna stacja referencyjna (Rys. 8.A) jest podłączona do stacji ładującej za pomocą złącza.
5. Podłączyć zasilacz do stacji ładującej i przykręcić złącza.
6. Podłączyć wtyczkę zasilacza do gniazda elektrycznego.
7. Sprawdzić, czy w sytuacji, gdy kosiarka nie znajduje się w stacji ładującej, kontrolka na stacji ładującej (Rys. 8.N) świeci światłem stałym (patrz Par. 3.3)

**2.3.2. INSTALACJA SATELITARNEJ STACJI REFERENCYJNEJ**

Satelitarna stacja referencyjna (Rys. 8.A) wymaga pełnej widoczności nieba. Jest dostarczana ze stacją ładującą i instalowana pod pokrywą ochronną (Rys. 8.C).

Jeśli stacja ładująca (Rys. 8.L) nie znajduje się w strefie, w której niebo jest całkowicie widoczne, należy ją wyjąć (Rys. 8.A) ze stacji ładującej i zainstalować w miejscu, w którym jest pełna widoczność nieba. Niebo uważa się za całkowicie widoczne, gdy jest wolne pod kątem przynajmniej 120 stopni we wszystkich kierunkach.

Informacje na temat oddzielnej instalacji satelitarnej stacji referencyjnej znajdują się w Pełnej Instrukcji.

**POUCZENIE:**

Ze względów bezpieczeństwa, po zaprogramowaniu wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, zabrania się przemieszczania satelitarnej stacji referencyjnej. Kosiarka mogłaby opuścić zaprogramowaną strefę roboczą. Jeśli stacja referencyjna zostanie przesunięta, konieczne jest jej przeprogramowanie.

**2.3.3. INSTALOWANIE KOSIARKI AUTOMATYCZNEJ PO INSTALACJI**

Przed pierwszym użyciu produktu należy ładować akumulatory przez co najmniej 2 godziny.

**2.4. PROGRAMOWANIE GRANIC WIRTUALNYCH, TRAS PRZEJAZDU I OBSZARÓW, KTÓRYCH NALEŻY UNIKAĆ**

Programowanie wirtualnych granic, tras przejazdu i obszarów, których należy unikać, odbywa się za pomocą odpowiednich procedur z przewodnikiem w aplikacji „STIGA.GO”. Procedura

wymaga ręcznego prowadzenia kosiarki, idąc obok niej, zgodnie z ogólnymi kryteriami określonymi w Par. 2.2.



**POUCZENIE:**

**Obszar operacyjny lub trasy używane przez maszynę do jej przemieszczania muszą być ustawione tak, aby nie obejmowały przestrzeni publicznych, obszarów zwykle używanych do parkowania, przejazdu pojazdów lub dotkniętych przepływem ludzi, aby uniknąć szkód osobowych, rzeczowych lub nieszczęśliwych wypadków pojazdów.**



**POUCZENIE:**

**Dla własnego bezpieczeństwa oraz aby uniknąć obrażeń osobowych, zwierząt lub rzeczy, operator musi najpierw poznać obszar, w którym jest prowadzona ręcznie kosiarka. Kierując kosiarką, należy przemieszczać się ostrożnie, aby nie upaść.**



**POUCZENIE:**

**Obszar roboczy i ogólnie obszary, w których kosiarka może się poruszać, muszą być odgródzone nieprzejezdnym ogrodzeniem. Zapewnić odpowiednie ogrodzenie lub nadzorować pracę kosiarki.**

### 3. FUNKCJONOWANIE

#### 3.1. RĘCZNA OBSŁUGA KOSIARKI AUTOMATYCZNEJ

Możliwe jest użycie kosiarki bez przeprowadzania programowania godzin pracy. W tym trybie kosiarka wykonuje cykl pracy, powraca do stacji ładującej i pozostaje tam do następnego ręcznego uruchomienia.

Aby korzystać z maszyny w tym trybie, konieczne jest zaprogramowanie wirtualnych granic, tras przejazdu i stref, których należy unikać (patrz paragraf 2.4)

1. Umieścić kosiarkę na stacji ładującej lub w dowolnym miejscu wewnątrz obwodu instalacji.
2. Naciśnąć przycisk „STOP” (Rys. 1.A) aby otworzyć pokrywę (Rys. 1.B) i wejść do konsoli sterowania (Rys. 1.C).
3. Naciśnąć przycisk „ON/ OFF” (Rys. 1.E) przez 5 sekundy, aby włączyć kosiarkę trawnikową.
4. Naciśnąć przycisk „WYBÓR TRYBU” (Rys. 1.F), aż zacznie migać tylko ikona „POJEDYNCZY CYKL PRACY” (Rys. 1.L).
5. Naciśnąć przycisk „POTWIERDZENIE” (Rys. 1.G). Ikona (Rys. 1.L) zaświeci się światłem ciągłym, aby potwierdzić działanie.
6. Zamknąć pokrywę (Rys. 1.B). Kosiarka zacznie działać.

UWAGA: ten tryb może nie zagwarantować odpowiedniego pokrycia ogrodu, zarówno pod względem wymaganego czasu, jak i równomierności cięcia, zwłaszcza jeśli ogród ma nieregularny kształt. Aby osiągnąć maksymalną wydajność kosiarki, zaleca się przeprowadzenie programowania godzin pracy.

#### 3.2. OPIS POLECEŃ OBECNYCH NA KOSIARCE AUTOMATYCZNEJ

Lista poleceń, wskaźników i ich funkcji:

- Naciśnąć przycisk „STOP” (Rys. 1.A): służy do bezpiecznego zatrzymania kosiarki.
- „KLUCZ BEZPIECZEŃSTWA” (Rys. 1.D): służy do

- bezpiecznego wyłączenia kosiarki.
- Naciśnąć przycisk „ON/ OFF” (Rys. 1.E): służy do włączania i wyłączenia kosiarki oraz kasowania alarmów.
- Przycisk „WYBÓR TRYBU” (Rys. 1.F): służy do wyboru trybu pracy kosiarki automatyzowanej i wymuszenia powrotu do stacji ładującej.
- Przycisk „POTWIERDZENIE” (Rys. 1.G): służy do potwierdzenia ustawionego trybu roboczego.
- Świecąca ikona „ZAPLANOWANY PROGRAM” (Rys. 1.I): służy do wyświetlania ustawienia zaplanowanego programu.
- Świecąca ikona „POJEDYNCZY CYKL PRACY” (Rys. 1.L): służy do wyświetlania ustawienia pojedynczego cyklu pracy.
- Świecąca ikona „POWRÓT DO STACJI” (Rys. 1.H): służy do wyświetlenia ustawienia wymuszonego powrotu kosiarki do stacji ładującej.
- Przycisk „BLUETOOTH” (Rys. 1.M): jest używany wyłączając przez centrum serwisowe do czynności diagnostycznych.
- Świecąca ikona „ALARM” (Rys. 1.N): służy do wyświetlania stanów alarmowych.
- Świecąca ikona „AKUMULATOR” (Rys. 1.O): służy do wyświetlania stanu naładowania akumulatora.

UWAGA: W celu uzyskania szczegółowego opisu wyżej wymienionych poleceń, należy się zapoznać z Pełną Instrukcją.

#### 3.3. FUNKCJONOWANIE STACJI ŁADUJĄCEJ

Stacja ładująca jest wyposażona w kontrolkę świetlną (Rys. 8.N), która jest podświetlona w sposób przedstawiony poniżej:

- Kontrolka zgaszona: stacja ładująca nie jest zasilana lub kosiarka jest w stacji.
- Kontrolka świeci stałym światłem: kosiarka nie jest podłączona do stacji ładującej, a sygnał anteny jest prawidłowo przesyłany.
- Kontrolka wykonuje szybkie miganie: stacja ładująca nie jest prawidłowo skonfigurowana lub obecne jest uszkodzenie stacji ładującej. Więcej informacji można znaleźć w Pełnej Instrukcji

#### 3.4. ŁADOWANIE AKUMULATORA

Procedura „ŁADOWANIE AKUMULATORA” umożliwia ręczne ładowanie kosiarki.

1. Ustawić kosiarkę trawnikową na stacji ładującej (Rys. 9.R).
2. Umożliwić nasunięcie kosiarki na stację ładującą, aż do zatrzaśnięcia złącza ładowania (Rys. 9.S).
3. Naciśnąć przycisk „STOP” (Rys. 9.A) aby otworzyć pokrywę (Rys. 9.B) i wejść do konsoli sterowania (Rys. 9.C).
4. Włączyć kosiarkę za pomocą przycisku „ON/OFF” (Rys. 9.E)
5. Świecąca ikona „AKUMULATOR” (Rys. 9.O) miga na niebiesko, trwa ładowanie kosiarki.
6. Zamknąć pokrywę (Rys. 9.B).
7. Pozostawić ładującą się kosiarkę przynajmniej na czas wskazany w Punkcie 2.3.3.

UWAGA: Ładowanie akumulatora przed przechowywaniem zimowym należy przeprowadzić zgodnie z opisem w Punkcie 4.3.

### 3.5. REGULACJA WYSOKOŚĆ KOSZENIA

Aby wyregulować wysokość koszenia, postępować zgodnie z procedurą w aplikacji.



**POUCZENIE:**  
Nie dotykać urządzenia tnącego podczas regulacji wysokości cięcia.

UWAGA: Długość trawy skoszonej przez kosiarkę nie może przekraczać 10 mm.

## 4. KONSERWACJA



**POUCZENIE:**  
Stosować wyłącznie oryginalne części zamienne.



**POUCZENIE:**  
Nie zmieniać, nie naruszać, nie omijać ani nie usuwać zainstalowanych urządzeń zabezpieczających.



**POUCZENIE:**  
Niebezpieczeństwo przecięcia rąk.  
Aby uniknąć ryzyka skaleczenia rąk używać rękawice ochronne.



**POUCZENIE:**  
Niebezpieczeństwo zaprószenia oczu.  
Stosować okulary ochronne, aby uniknąć niebezpieczeństwa zaprószenia oczu.



**OSTRZEŻENIE:**  
Zbyt obfite użycie wody może spowodować infiltrację i uszkodzenie części elektrycznych.



**ZAKAZ:**  
Nie stosować strumienia wody pod ciśnieniem.



**ZAKAZ:**  
Aby uniknąć nieodwracalnego uszkodzenia części elektrycznych i elektronicznych, nie zanurzać kosiarki w wodzie (częściowo lub całkowicie).



**ZAKAZ:**  
Nie myć wewnętrznych części kosiarki, aby uniknąć uszkodzenia elementów elektrycznych i elektronicznych.



**ZAKAZ:**  
Nie używać rozpuszczalników ani benzyny, aby uniknąć uszkodzenia powierzchni lakierowanych i elementów z tworzywa sztucznego.

### 4.1. ZAPROGRAMOWANA KONSERWACJA

Aby zapewnić lepsze funkcjonowanie i dłuższą żywotność, należy regularnie czyścić produkt i wymieniać zużyte części.

Wykonywać te czynności z częstotliwością wskazaną w tabeli.

CZĘSTOTLIWOŚĆ	CZEŚĆ	RODZAJ DZIAŁANIA
Raz w tygodniu	Nóż	Wyczyścić i sprawdzić skuteczność noża. (Patrz Punkt 4.2)
	Styki do ładowania	Jeśli nóż jest wygięty w wyniku uderzenia lub jest zużyty, należy go wymienić. (Patrz Punkt 4.2)
		Wyczyścić i usunąć wszelkie ślady utlenienia. (Zobacz Pełną Instrukcję)
Raz w miesiącu	Kosiarka automatyczna	Wykonać czyszczenie. (Zobacz Pełną Instrukcję)
	Stacja ładująca przewody zasilające	Skontrolować zużycie lub zniszczenie i w razie konieczności je wymienić. (Zobacz Pełną Instrukcję)
Pod koniec sezonu koszenia lub co sześć miesięcy, jeśli kosiarka nie jest używana	Akumulator	Przeprowadź ładowanie akumulatora przed odstawieniem do przechowywania. (Patrz Punkt 4.3)
Raz w roku lub na koniec sezonu koszenia	Kosiarka automatyczna	Wykonaj przegląd w autoryzowanym serwisie. (Patrz Punkt 4.1)

Aby utrzymać kosiarkę w dobrym stanie technicznym, należy przeprowadzać coroczny przegląd w autoryzowanym centrum serwisowym.

UWAGA: wszelkie usterki wynikające z niewykonania rocznego przeglądu nie będą objęte gwarancją.

### 4.2. WYMIANA NOŻY TNĄCYCH

1. Nacisnąć przycisk „STOP” (Rys. 1.A), aby zatrzymać kosiarkę trawnikową i otworzyć pokrywę ochronną (Rys. 1.B).
2. Wyjąć klucz bezpieczeństwa (Rys. 1.C).
3. Odwrócić kosiarkę do góry nogami zwracając uwagę na to, aby nie uszkodzić pływającej osłony.
4. Odkręcić śruby mocujące (Rys. 10.E).
5. Wymienić noże tnące (Rys. 10.D) i śruby mocujące (Rys. 10.E).
6. Dokręcić śruby mocujące (Rys. 10.E).

### 4.3. KONSERWACJA AKUMULATORA NA OKRES ZIMOWY I PRZECHOWYWANIE

1. Naładować akumulator zgodnie z kreatorem aplikacji, dostępnym na stronie „Ustawienia”.
2. Wyczyścić kosiarkę (Patrz Pełna Instrukcja).
3. Przechowywać kosiarkę w suchym miejscu, chronionym przed mrozem, upewniając się, że jest wyłączona.

UWAGA: W celu uzyskania szczegółowych informacji na temat procedury ładowania zimowego, patrz Pełna Instrukcja.

UWAGA: Aby gwarancja akumulatora była ważna, wymagana jest rejestracja ładowania za pomocą procedury w aplikacji.

### 4.4. WYMIANA AKUMULATORA

Za wymianę akumulatora odpowiada wyłącznie PERSONEL POMOCY TECHNICZNEJ STIGA.

Jeśli akumulator wymaga wymiany, należy się skontaktować z centrum serwisowym lub sprzedawcą.

## 5. TRANSPORT, PRZECHOWYWANIE I UTYLIZACJA

### 5.1. TRANSPORT

UWAGA: W celu transportu na znaczne odległości zalecamy użycie oryginalnego opakowania.

1. Nacisnąć przycisk „STOP” (Rys. 11.A), aby zatrzymać kosiarkę trawnikową i otworzyć pokrywę ochronną (Rys. 11.B).
2. Wyjąć klucz bezpieczeństwa (Rys. 11.C).
3. Wyczyścić kosiarkę (Patrz Pełna Instrukcja).
4. Podnieść kosiarkę trawnikową za pomocą odpowiedniego uchwytu (Rys. 11.D) i przenieść ją uważając, aby nóż tnący znajdował się z dala od ciała.

### 5.2. PRZECHOWYWANIE

Po wyczyszczeniu kosiarki i naładowaniu akumulatora w okresie zimowym należy przechowywać kosiarkę w poziomej pozycji, w suchym i zabezpieczonym przed mrozem miejscu (patrz Rozdz. 4). Podczas długich okresów przestoju odłączyć stację ładującą i satelitarną stację referencyjną od sieci elektrycznej.

## 6. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW



### POUCZENIE:

Zatrzymać kosiarkę automatyczną w bezpiecznych warunkach (Patrz Punkt 1.4).

Poniżej znajduje się lista wszelkich anomalii, które mogą wystąpić w tej fazie pracy.

USTERKA	PRZYCZYNY	ŚRODKI ZARADCZE
Nieprawidłowe drgania. Głośnie praca kosiarki.	Uszkodzona tarcza tnąca lub noże	Wymienić uszkodzone elementy (Patrz Punkt 4.2).
	Urządzenie tnące zablokowane przez pozostałości (taśmy, sznurki, fragmenty tworzywa sztucznego itp.).	Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (Patrz Punkt 1.4). Odblokować nóż tnący.
	Kosiarka została uruchomiona w obecności przeszkód (opadłe gałęzie, zapomniane przedmioty itp.).	Wyłączyć kosiarkę automatyczną w warunkach bezpieczeństwa (Patrz Punkt 1.4). Usunąć przeszkody i ponownie uruchomić kosiarkę.
	Awaria silnika elektrycznego.	Wymienić silnik, skontaktować się z centrum serwisowym.
	Zbyt wysoka trawa.	Zwiększyć wysokość koszenia (Patrz Punkt 3.5). Wykonać wstępne koszenie trawnika w danym obszarze przy użyciu zwykłej kosiarki.
Kosiarka nie ustawia się prawidłowo w stacji ładującej.	Problemy z anteną stacji ładującej.	Jeśli problem nie zniknie, skontaktować się z centrum serwisowym.
	Osiadanie gruntu w pobliżu stacji ładującej.	Przywrócić prawidłowe ustawienie stacji ładującej. (Patrz Punkt 2.3.1).
	Stacja ładująca nie została prawidłowo skalibrowana lub w pobliżu stacji wystąpiły zakłócenia elektromagnetyczne.	Po wyeliminowaniu źródła zakłóceń skalibrować stację ładującą za pomocą aplikacji. Więcej informacji można znaleźć w Pełnej Instrukcji
Kontrolka stacji ładującej nie świeci się, gdy kosiarka znajduje się poza stacją ładującą.	Brak zasilania lub usterka stacji ładującej.	Sprawdź podłączenie do gniazda elektrycznego. Sprawdź stan przewodu zasilającego.
Kontrolka stacji ładującej miga.	Jest obecna usterka stacji ładującej. Więcej informacji można znaleźć w Pełnej Instrukcji	Odłączyć stację ładującą i włączyć ją ponownie po kilku minutach. Jeśli problem nie zniknie, skontaktować się z centrum serwisowym.
	Stacja ładująca nie jest prawidłowo skonfigurowana.	Skonfigurować stację ładującą za pomocą aplikacji. Więcej informacji można znaleźć w Pełnej Instrukcji
Na klawiaturze świeci się ikona Warning	Wskazuje stan anomalii / usterki.	W celu uzyskania dodatkowych informacji zapoznać się z aplikacją lub Pełną Instrukcją
Kosiarka tymczasowo zatrzymuje się w obszarze pracy	Słaby sygnał GPS	Jeśli problem nie zniknie, skontaktować się z centrum serwisowym



### POUCZENIE:

W celu wyjęcia akumulatora z kosiarki należy się skontaktować z autoryzowanym centrum serwisowym.

1. Użytkownik jest zobowiązany do utylizacji zużytych akumulatorów w sposób bezpieczny, wyrzucając je do specjalnych pojemników znajdujących się w centrach upoważnionych do ich zbiórki.
2. Utylizować kosiarkę automatyczną zgodnie z lokalnymi wymogami prawnymi.
3. Skontaktować się z odpowiednimi strukturami zajmującymi się recyklingiem i utylizacją, ponieważ kosiarka automatyczna jest sklasyfikowana jako WEEE (zużyty sprzęt elektryczny i elektroniczny).
4. Użytkownik jest zobowiązany do utylizacji starych lub zużytych akumulatorów w sposób bezpieczny, wyrzucając je do specjalnych pojemników znajdujących się w centrach upoważnionych do ich zbiórki.

## 7. DANE TECHNICZNE

SPECYFIKACJA	TYP: SRSA01 (patrz etykieta produktu)	TYP: SRBA01 (patrz etykieta produktu)
Wymiary (SxWxD)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Ciężar kosiarki automatycznej	To zależy od modelu: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	To zależy od modelu: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Wysokość koszenia (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Szerokość koszenia	180 [mm]	260 [mm]
Prędkość silnika noży	2850+/-50 [obr./min]	2400+/-50 [obr./min]
Prędkość jazdy	22 [m/min]	To zależy od modelu: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksymalne nachylenie	45%	50%
Maksymalne nachylenie wzdłuż obwodu	20%	
System koszenia	4 obrotowe noże tnące	6 obrotowe noże tnące
Kod urządzenia tnącego	322104105/0	
Poziom odczytanej mocy akustycznej	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Błąd pomiaru hałasu, KWA	1.47 [dB] (A)	0.56 [dB] (A)
Gwarantowany poziom mocy akustycznej	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Poziom hałasu przy uchu operatora	46.3 [dB] (A)	45.2 [dB] (A)
Klasyfikacja IP kosiarki automatycznej	IPX5	
Klasyfikacja IP stacji ładowującej	IPX1	
Klasyfikacja IP zasilacza	IP67	
Temperatura otoczenia podczas pracy kosiarki automatycznej [°C]	0 ÷ 50	
Temperatura otoczenia podczas pracy stacji ładowującej [°C]	-10 ÷ 50	
Temperatura otoczenia podczas pracy zasilacza [°C]	-10 ÷ 50	
Maksymalny obszar roboczy	Zależy od modelu (*)	Zależy od modelu (*)
Zasilanie	Wejście: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A	To zależy od modelu: Wejście: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A; Wejście: 200-240 Vac, 0,8 A; Output: 30 Vcc, 4A (*)
Typ akumulatora	To zależy od modelu: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	To zależy od modelu: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Czas ładowania	To zależy od modelu: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	To zależy od modelu: 150 [min]; 180 [min] (*)
Łączność	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Technologia nawigacji	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Aby uzyskać więcej informacji na temat konkretnego modelu, należy zapoznać się z Pełną Instrukcją obsługi dostępną online (patrz kod QR na pierwszej stronie niniejszej broszury).



A teljes használati utasítás megtalálható:

- ▷ a [stiga.com](http://stiga.com) honlapon
- ▷ az App Store és Google Play platformokról letölthető STIGA GO alkalmazásban
- ▷ a QR-kód leolvasásával



MEGJEGYZÉS: a jelen kézikönyvbe foglalt utasítások valamennyi robotfűnyíró-modellre érvényesek. Az ábrák, ha nincs másképp megjelölve, az SRSA01 platformra vonatkoznak.

MEGJEGYZÉS: Ez a kézikönyv az alapvető, elsősorban a biztonsággal kapcsolatos utasításokat tartalmazza. A helyes telepítés érdekében a teljes használati útmutatót (lásd fent) figyelmesen el kell olvasni és be kell tartani.

## 1. BIZTONSÁG

### KÖTELEZETTSÉG:

**Használat előtt olvassa el figyelmesen a használati útmutatót és őrizze meg jövőbeni szükség esetére.**

### 1.1. BIZTONSÁGOS MŰVELET-VÉGZÉS

#### Betanítás

- a. Olvassa el figyelmesen a használati útmutatót, ismerje meg a vezérléseket és a gép helyes használati módját.
- b. Soha ne engedje meg gyermekek, csökkentesti, szellemi, illetve érzékelő képességgel rendelkező, vagy ismeretek és tapasztalatok híjával levő, a jelen útmutatót nem ismerő személyek számára a gép használatát. A helyi jogszabályok korlátozhatják a gép használatához előírt életkort.
- c. A gép kezelője vagy felhasználója felelős a harmadik személyeket vagy harmadik személyek eszközeit érintő balesetekért vagy veszélyekért.

#### Előkészítés

- a. Győződjön meg az automatikus határoló rendszer előírászerű beprogramozásáról.
- b. Rendszeresen ellenőrizze a gép használati területét és távolítsa el a köveket, botokat, kábeleket és minden egyéb idegen tárgyat, amely akadályozhatja a gép működését.
- c. Rendszeresen ellenőrizze szemrevételezéssel, hogy nincs-e kopás vagy

károsodás jele a vágókéseken, valamint a vágókések és a vágóegység csavarjain. Párban cserélje ki a kopott vagy sérült vágókéseket vagy csavarokat a gép egyensúlyának biztosítása céljából.

- d. A gép munkaterülete kerületén helyezzen el figyelmeztető jelzéseket, ha a gépet közterületen vagy a nyilvánosság számára hozzáférhető területen használja. A jelzések szövege legyen: "Figyelem! Automatikus robotfűnyíró! Tartson távolságot a géptől! Gondoskodjon a gyermekek felügyeletéről!"

### 1.1.1. MŰKÖDÉS

#### Általános tudnivalók

- a. Ne működtesse a gépet hibás védőburkolatokkal vagy biztonsági szerkezetek, például védőelemek nélkül.
- b. Kezét, lábát ne tegye forgó részek mellé vagy alá. Tartózkodjon mindig távol a kidobónyílástól.
- c. Ne érjen a gép mozgó részeihez, amíg azok teljesen le nem álltak.
- d. A gép működése alatt viseljen mindig erős lábbelit és hosszúnadrágot.
- e. Ne emelje fel, illetve ne szállítsa a gépet, amikor a motor működik.
- f. Távolítsa el a kikapcsoló szerkezetet a gépről:
  - Eltömődés eltávolítása előtt;
  - A gép ellenőrzése, tisztítása előtt, vagy mielőtt azon valamilyen munkát végez.
- g. Ne hagyja felügyelet nélkül a működő gépet, amikor háziállatok, gyermekek vagy más személyek tartózkodnak a közelben.

#### Karbantartás és tárolás

- a. Jól húzza meg az összes anyát, csavart és rögzítőelemet a gép biztonságos működése érdekében.
- b. Gyakran ellenőrizze a robotfűnyíró, hogy nincs-e rajta kopás vagy károsodás jele.

- c. Biztonsági okokból cserélje ki az elhasználódott vagy károsodott részeket.
- d. Győződjön meg arról, hogy a vágókéseket kizárólag megfelelő cserealkatrészekre cserélte-e ki.
- e. Ellenőrizze, hogy az akkumulátorokat a gyártó által ajánlott, megfelelő akkumulátortöltővel töltötte-e fel. A nem megfelelő használat áramütést, túlmelegedést vagy az akkumulátor maró hatású folyadékának kiömlését okozhatja.
- f. Az elektrolit szivárgása esetén mossa le a vízzel/semlegesítő szerrel, és a szemmel, stb. való érintkezés esetén forduljon orvoshoz.
- g. A gép karbantartását a gyártó előírásainak megfelelően kell végezni.

## 1.2. A TERMÉK LEÍRÁSA

A robotfűnyírót (2.A ábra) a kerti gyepek automatikus, az éjszaka vagy a nap bármely időpontjában végezhető nyírására terveztük és gyártottuk.

A nyírandó felület különböző jellemzőinek függvényében a robotfűnyírót beprogramozható több, egy virtuális határvonalal kijelölt és virtuális áthaladási útvonalal összekötött területen végzett munkára.

A robotfűnyíró a munkafázisban elvégzi a virtuális határvonalal kijelölt területen (2.B ábra) a gyepek nyírását. Amikor a robotfűnyíró megközelíti a virtuális határvonalat (2.B ábra) vagy akadályba ütközik (2.C ábra), irányt vált a kiválasztott navigációs stratégia alapján.

A robotfűnyíró automatikusan lenyírja a lehatárolt gyepterület egészét.

A termék műholdas jellel működik és használatához egy töltőállomást (2.F, 2.G ábra) kell telepíteni, amely integrált műholdas referenciaállomással (3.C ábra) rendelkezik, az állomás külön is telepíthető. A robotfűnyíró és a műholdas referenciaállomás SIM-kártyával felszerelt 3G/4G modulok révén kommunikál egymással. A robotfűnyíró működési technológiája STIGA Cloud és a robot közötti adatcserén alapul. A robotfűnyíró üzemeltetéséhez az előfizetés megléte kötelező és az igényelt adatforgalomtól függ. A termék használatához szükséges továbbá egy mobil eszköz (okostelefon).

Bármilyen más használat veszélyes lehet és személyi és/vagy tárgyi károkat okozhat. Helytelen használatnak minősülnek az alábbiak (példaként és nem kizárólagosan): személyek, gyermekek vagy állatok szállítása a gépen; a gépen utazni, a géppel terhet vontatni vagy a gépre terhet helyezni, a gép használata nem pázsit jellegű növényzet vágására.

**MEGJEGYZÉS:** A robotfűnyíró üzemeltetéséhez az előfizetés megléte kötelező és az igényelt adatforgalomtól függ.

## 1.3. SZIMBÓLUMOK ÉS ADATTÁBLÁK



**FIGYELEM:**  
Olvassa el a felhasználói útmutatót a termék működésének beindítása előtt.



**FIGYELEM:**  
Tárgyak kidobásának veszélye a test irányába. A működés alatt tartózkodjon megfelelő biztonsági távolságra a géptől.



**FIGYELEM:**  
Ne tegye kezét vagy lábát a vágóegység házába. Mielőtt a gépen beavatkozást végez vagy felemeli, távolítsa el a kikapcsoló szerkezetet.



**FIGYELEM:**  
Ne tegye kezét vagy lábát a vágóegység házába. Ne lépjen fel a gépre.



**TILTÁS:**  
Győződjön meg arról, hogy ne tartózkodjanak személyek (főként gyermekek, idős vagy fogyatékkal élő személyek) és háziállatok a munkaterületen a gép üzemelése alatt. Amikor a gép működésben van, tartsa tőle biztonsági távolságra a gyermekeket, háziállatokat és más személyeket.



**TILTÁS:**  
Ne használjon nagynyomású tisztítóeszközt a gép tisztításához vagy mosásához.

## 1.4. A ROBOTFŰNYÍRÓ LEÁLLÍTÁSA ÉS KIKAPCSOLÁSA BIZTONSÁGOS FELTÉTELEK MELLETT



**KÖTELEZETTSÉG:**  
Mindig biztonságos feltételek mellett kapcsolja ki a robotfűnyírót a tisztítási, szállítási, karbantartási műveletek elvégzése előtt.

1. Nyomja meg a "STOP" (1.A ábra) gombot a robotfűnyíró biztonságos leállításához és a védőfedél felnyitásához (1.B ábra).
2. Tartsa nyomva a kikapcsoló gombot (1.E ábra) néhány másodpercig, és várjon, amíg az ugyanazon a gombon lévő LED kialszik.
3. Csak a LED (1.E ábra) kialvása után vegye ki a biztonsági kulcsot (1.D ábra) a robotfűnyíró biztonságos feltételek melletti kikapcsolásához.
4. Zárja vissza a védőfedeleket (1.B ábra).
5. A robotfűnyíró biztonságos leállítása vagy kikapcsolása megtörtént.

## 2. ÖSSZESZERELÉS



**FIGYELEM:**  
Ne módosítsa, ne iktassa ki, ne hidalja át és ne távolítsa el a gépen levő biztonsági szerkezeteket.

MEGJEGYZÉS: A termék telepítésére vonatkozó további információért forduljon a STIGA márkakereskedőhöz.

## ALKATRÉSZEK A TELEPÍTÉSHEZ (3. ábra)

(A) Töltőállomás, (B) Töltőállomástápegysége, (C) Műholdas referenciaállomás, (D) Töltőállomást rögzítő csavarok, (E) Kengyel a műholdas referenciaállomás különálló felszereléséhez, (F) Tápegység a műholdas referenciaállomás különálló felszereléséhez (extra), (G) Hosszabbító kábelek, 5m vagy 15 m, (H) Mobil eszköz (nem tartozék).

## 2.1. A TELEPÍTÉS FELTÉTELEINEK ELLENŐRZÉSE

### 2.1.1. A KERT ELLENŐRZÉSE:

- Végezzen terepszemlét a kertben az állapotfelmérés, valamint a virtuális határvonalak, az akadályok és a kizárandó részek feltérképezése céljából.
- Szintezze a talajt, hogy eső után ne keletkezzenek pocsolások.

### 2.1.2. ELLENŐRZÉSEK A TÖLTŐÁLLOMÁS, A TÁPEGYSÉG ÉS A MŰHOLDAS REFERENCIAÁLLOMÁS TELEPÍTÉSÉHEZ



#### ELEKTROMOS VESZÉLY:

Készítsen elő egy csatlakozóaljzatot a helyi törvények előírásainak megfelelően.



#### ELEKTROMOS VESZÉLY:

A szállított áramkör védelmét 30 m-nél nem magasabb áramon kioldó differenciálkapcsolóval (RCD) kell biztosítani.



#### ELEKTROMOS VESZÉLY:

Ne csatlakoztassa a tápegységet a csatlakozóaljzathoz, ha a csatlakozó dugó vagy a kábel sérült.

Ne csatlakoztasson és ne érintsen meg sérült kábelt, ha az nincs lecsatlakoztatva a tápellátásról.

A sérült kábel a feszültség alatti részekkel való érintkezést okozhatja.

1. Készítsen elő a gyep szélén egy sik területet a töltőállomás elhelyezéséhez. A töltőállomást olyan helyre kell telepíteni, amelyet a műholdas jel elér, lehetőleg a kert olyan részén, ahonnan az égbolt teljesen látható.
2. A töltőállomás előtt egy legalább 2 m széles és 3 m hosszú, akadálymentes területet kell biztosítani.
3. Amennyiben az égbolt nem látható árnyékolásmentesen a töltőállomás telepítési pontjáról, akkor telepítse a műholdas referenciaállomást máshová.

MEGJEGYZÉS: Az ég akkor minősül láthatónak, ha minden irányban legalább 120 fokban árnyékolásmentes.



#### FIGYELEM:

A tápkábelt, a tápegységet, a hosszabbítót és minden egyéb, nem a termékhez tartozó elektromos kábelt a vágási területen kívül kell elhelyezni, annak érdekében, hogy ne kerüljenek a veszélyes mozgó részek közelébe és hogy a kábelek sérülése ne okozhasson a feszültség alatti részekkel való érintkezést.

4. Készítse elő a tápegység telepítési helyét úgy, hogy soha,

bármilyen időjárás hatás esetén se kerüljön víz alá. A tápegységet lehetőleg zárt, az időjárástól védett, illeték-telen személyek által nehezen elérhető helyre telepítse.

## 2.1.3. ELLENŐRZÉSEK A VIRTUÁLIS HATÁRVONALAK KIJEJELÉSÉHEZ:

1. Ellenőrizze, hogy a munkaterület maximális dőlésszöge legfeljebb 45% vagy 50% legyen a gép típusától függően (lásd a 7. MŰSZAKI ADATOK c. szakaszt). A virtuális határvonalak kijelöléséhez tartsa be a 4. ábrán megjelölt szabályokat.



#### FIGYELEM:

A robotfűnyíró legfeljebb 45%-os vagy 50%-os dőlésszögű felületeken használható, a modelltől függően.

Ha nem tartja be az utasításokat, a robotfűnyíró megcsúszhat és túlhaladhat a munkaterületen



#### FIGYELEM:

A megengedettnél nagyobb dőlésszögű részeket tartalmazó területeken a fűnyírás tilos. A virtuális határvonalat a lejtő előtti részen kell kijelölni úgy, hogy kizárja a fűnyírásból az adott részt.

2. Ellenőrizze a teljes munkaterületet: határozza meg az akadályokat és a munkaterületből kizárandó részeket, amelyeket elkerülendő részekként kell beprogramozni.

## 2.2. A MUNKATERÜLETEK ÉS AZ ÁTHALADÁSI ÚTVONALAK KÖRÜLHATÁROLÁSÁNAK KRITÉRIUMAI

1. A gyepel egy szinten levő burkolat vagy kerti ösvény esetén a virtuális határvonal egybeeshet a burkolat szélével (5.A ábra).
2. Medence, tó vagy árok esetén a virtuális határvonalat legalább 1 méter távolságra programozza be. Ha a medence, tó vagy árok egy lejtő végén található, a virtuális határvonalat legalább 1,5 méter távolságra kell beprogramozni (5.B. ábra).
3. Kiálló gyökerű fák esetén a virtuális határvonalat úgy kell beprogramozni, hogy a robotfűnyíró elkerülje az egyenetlen felületeket (5.C ábra).
4. A virtuális határvonalat úgy kell beprogramozni, hogy a robotfűnyíró legalább 30 cm távolságban haladjon el a kavicsos, köves területek mellett (5.D ábra).
5. Lejtős területek esetében tartsa be a 2.1.3. szakasz előírásait.
6. 50 cm-nél magasabb, folytonos szerkezeti elemek (kőkerítés, sövény, kerítés stb.) esetében a virtuális határvonalat ezektől legalább 40 cm távolságra kell beprogramozni (5.E ábra).
7. Minden egyéb esetben a virtuális határvonal kijelöléskor legyen legalább 30 cm-es távolság a robotfűnyíró és az akadály között (5.F ábra).
8. Abban az esetben, ha az akadályok egymástól 150 cm-nél kisebb távolságra vannak, ezeket egybefüggő akadályként kell körülhatárolni a fenti távolságok betartásával (5.G ábra).



#### FIGYELMEZTETÉS:

A munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet, egy átjárhatatlan kerítéssel kell körülhatárolni.

### 2.2.1. SZŰK ÁTJÁRÓK

1. Szűk átjárók esetén a két virtuális határvonal közötti távolság legyen  $Z \geq 2$  m. (6.A ábra).
2. Nyílt átjáró esetében, ahol a virtuális határok közötti távolság  $< 2$  m, a terület szűk keresztmetszetén túli része (6.A ábra) nem érhető el a robotfűnyíró számára automatikus módon. Ebben az esetben két külön virtuális vágási zónát kell programozni (6.B ábra), és össze kell ezeket kötni egy virtuális áthaladási útvonallal (6.C ábra). Lásd az Átfogó kézikönyvet.

### 2.2.2. ÁTHALADÁSI ÚTVONALAK

A fűnyírást nem igénylő területeket tartalmazó kertrészeket áthaladási útvonalakkal kell összekötni. Az áthaladási útvonalak esetében is be kell tartani a 20%-os maximális lejtéshatárt.

1. A lehetséges átjárók közül válassza ki a legmegfelelőbb áthaladási útvonalat, amelyet a legnagyobb távolságot biztosítja az akadályoktól és amely nem keresztezi a parkolóként, illetve gépkocsik vagy gyalogosok közlekedésére használt területeket.
2. Az átadási útvonal magában foglal egy manőverezési zónát, amely a kijelölt útvonaltól 1 m-re jobbra és 1 m-re balra húzódik (7.A ábra). A következő minimális távolságokat kell betartani a manőverezési terület és a különböző kerti elemek között: 30 cm-re az akadályoktól, amelyeket virtuális határok vagy vágásmentes zónák határolnak (7.B ábra), 30 cm-re a rögzített, nem körülhatárolt akadályoktól vagy folyamatos szerkezeti elemektől (7.C ábra), 1 m-re a közutaktól (7.D ábra), 1 m-re a medencéktől (7.E ábra), 1 m-re a gyalogos útvonalaktól (7.F ábra), 1 m-re a szakadékoktól vagy meredek lejtőktől (7.G ábra).
3. Olyan szűk átjárók esetében, ahol a fenti távolságok nem tarthatók be, az átjárót áthatolhatatlan akadállyal kell körülhatárolni, ha még nincs ilyen.

**MEGJEGYZÉS:** A szűk átjárókban kijelölt áthaladási útvonalakon megtörténhet, hogy a műholdas jel vétele nem megfelelő, ami befolyásolhatja a robotfűnyíró működési pontosságát.

### 2.3. AZ ALKATRÉSZEK TELEPÍTÉSE



#### ELEKTROMOS VESZÉLY:

Csak a gyártó által szállított akkumulátortöltőt és tápegységet használjon. A nem rendeltetésszerű használat áramütést és/vagy túlmelegedést okozhat.



#### FIGYELMEZTETÉS:

Kéz vágásának veszélye.

Használjon védőkesztyűt a kéz vágásának veszélye elkerülése céljából.



#### FIGYELMEZTETÉS:

Por szembe kerülésének veszélye.

Használjon védőszemüveget a por szembe jutásának elkerülése céljából.



#### ELEKTROMOS VESZÉLY:

Csak a telepítési műveletek befejeztével csatlakoztassa az elektromos tápellátást. Szükség esetén a telepítés alatt kapcsolja ki a fő hálózati tápellátást.

### 2.3.1. A TÖLTŐÁLLOMÁS TELEPÍTÉSE

A töltőállomás telepíthető a munkaterület szélére vagy egy ahhoz áthaladási útvonallal kapcsolódó területre.

1. Ellenőrizze a telepítés feltételeinek meglétét a 2.1.2. szakasz szerint.
2. Szükség esetén készítse elő a talajt úgy, hogy a töltőállomás alapja (8.L ábra) a gyepel egy szinten legyen, a talaj legyen tökéletesen sík és tömör, hogy a töltőállomás alapja ne deformálódjon.
3. Rögzítse a töltőállomást (8.L ábra) a talajhoz a rögzítő csavarokkal (8.M ábra).
4. Ellenőrizze, hogy a műholdas referenciaállomás (8.A ábra) csatlakozik-e a töltőállomáshoz a csatlakozó révén.
5. Csatlakoztassa a tápegységet a töltőállomáshoz és csavarozza be a csatlakozót.
6. Csatlakoztassa a tápegység dugós csatlakozóját a hálózati aljzathoz.
7. Ellenőrizze, hogy a töltőállomás jelzőlámpája (8.N ábra) világít-e, amikor a robotfűnyíró nincs az állomáson (lásd a 3.3. szakaszt).

### 2.3.2. A MŰHOLDAS REFERENCIAÁLLOMÁS TELEPÍTÉSE

A műholdas referenciaállomás (8.A ábra) működéséhez szükséges, hogy az égbolt árnyékolásmentesen és teljesen látható legyen. Az állomást a töltőállomással szállítjuk és a védőburkolat (8.C ábra) alá kerül felszerelésre.

Abban az esetben, ha a töltőállomást (8.L ábra) nem telepítik egy olyan helyre, ahonnan az égbolt árnyékolásmentesen és teljesen látható, szerelje ki a műholdas referenciaállomást (8.A ábra) a töltőállomásból és telepítse egy olyan helyre, ahonnan az égbolt teljesen látható. Az ég akkor minősül láthatónak, ha minden irányban legalább 120 fokban árnyékolásmentes. Lásd az Átfogó kézikönyben a műholdas referenciaállomás különálló telepítését.



#### FIGYELMEZTETÉS:

**Biztonsági okokból a műholdas referenciaállomás soha nem helyezhető át a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását követően. Megtörténhet, hogy a robotfűnyíró kilép a beprogramozott munkaterületről. Ha a referenciaállomás áthelyezésre kerül, akkor újra kell programozni.**

### 2.3.3. A ROBOTFŰNYÍRÓ FELTÖLTÉSE A TELEPÍTÉST KÖVETŐEN

A termék első alkalommal való használata előtt tölts fel az akkumulátorokat legalább 2 órán keresztül.

### 2.4. A VIRTUÁLIS HATÁRVONALAK, AZ ÁTHALADÁSI ÚTVONALAK ÉS AZ ELKERÜLENDŐ TERÜLETEK BEPROGRAMOZÁSA

A virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását a STIGA.GO alkalmazás varázslója segítségével végezheti el. Az eljárás során a robotfűnyírót kézzel, a gép mellett gyalogolva kell vezetni a 2.2. szakaszban megadott kritériumok betartásával.

**FIGYELMEZTETÉS:**

A személyi sérülések, anyagi károk és járműbalesetek elkerülése érdekében úgy kell beprogramozni a munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet, hogy ne foglaljanak magukba közterületet, parkolásra használt területeket, jármű- vagy gyalogosforgalom útvonalát.

**FIGYELMEZTETÉS:**

Saját biztonsága érdekében, valamint személyek, állatok sérülése és anyagi károk elkerülése érdekében a kezelőnek ismernie kell a terepet, amelyen kézilleg végigvezeti a robotfűnyírót.

A robotfűnyíró gyalogos vezetése során ügyeljen az elesés veszélyére.

**FIGYELMEZTETÉS:**

A munkaterületet és azokat a területeket, amelyeken a robotfűnyíró közlekedhet, egy átjárhatatlan kerítéssel kell körülhatárolni.

Gondoskodjon megfelelő kerítésről vagy felügyelje a robotfűnyíró működését.

## 3. MŰKÖDÉS

### 3.1. A ROBOTFŰNYÍRÓ KÉZI ÜZEMMÓDJA

A robotfűnyíró a munkavégzési időpontok beprogramozása nélkül is használható. Ebben az üzemmódban a robotfűnyíró elvégez egy munkaciklust, visszatér a töltőállomásra és következő kézi indításig ott marad.

A gép ilyen üzemmódu használatához mindig el kell végezni a virtuális határvonalak, az áthaladási útvonalak és az elkerülendő területek beprogramozását (lásd a 2.4. szakaszt).

1. Helyezze a robotfűnyírót a töltőállomásra vagy a telepítési területen belülré.
2. Nyomja meg a "STOP" gombot (1.A ábra) a fedél (1.B ábra) felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshöz (1.C ábra).
3. Tartsa nyomva az "ON/OFF" gombot (1.E ábra) 5 másodpercig a robotfűnyíró bekapcsolásához.
4. Tartsa nyomva az "ÜZEMMÓDVÁLASZTÁS" gombot (1.F ábra), amíg csak az "EGYSZERI MUNKACIKLUS" ikon (1.L ábra) villog.
5. Nyomja meg a "MEGERŐSÍTÉS" gombot (1.G ábra). Az ikon (1.L ábra) kigyullad és folyamatosan világít, ez jelzi a művelet megerősítését.
6. Zárja vissza a védőfedelelet (1.B ábra). A robotfűnyíró megkezdi a munkát.

**MEGJEGYZÉS:** ez az üzemmód nem garantálja a kert megfelelő gondozását mind a szükséges időráfordítás, mind a fűnyírás egyenletessége szempontjából, főként, ha a kert nem szabályos alakú. A robotfűnyíró maximális hatékonyságának biztosításához ajánlott beprogramozni a munkavégzési időpontokat.

### 3.2. A ROBOTFŰNYÍRÓ VEZÉRLÉSEINEK LEÍRÁSA

A vezérlések, a kijelzések és funkcióik leírása

- "STOP" gomb (1.A ábra): a robotfűnyíró biztonsági leállítására szolgál.
- "BIZTONSÁGI KULCS" (1.D ábra): a robotfűnyíró biztonsági kikapcsolására szolgál.

- "ON/OFF" gomb (1.E ábra): a robotfűnyíró be- és kikapcsolására és a riasztások nyugtázására szolgál.
- "ÜZEMMÓDVÁLASZTÁS" gomb (1.F ábra): a robotfűnyíró üzemmódjának kiválasztására és a töltőállomásra való visszatérése kényszerítésére szolgál.
- "MEGERŐSÍTÉS" gomb (1.G ábra): a beállított üzemmód megerősítésére szolgál.
- "ÜTEMEZETT PROGRAM" világító ikon (1.I ábra): az ütemezett program beállításának megjelenítésére szolgál.
- "EGYSZERI MUNKACIKLUS" világító ikon (1.L ábra): az egyszeri munkaciklus beállításának megjelenítésére szolgál.
- "VISSZA A TÖLTŐÁLLOMÁSRA" világító ikon (1.H ábra): a robotfűnyírónak a töltőállomásra való visszatérése kényszerítésének beállítása megjelenítésére szolgál.
- A "BLUETOOTH" gombot (1.M ábra) csak a szerviz használja a diagnosztikai műveletekhez.
- "RIASZTÁS" világító ikon (1.N ábra): a riasztások jelzésére szolgál.
- "AKKUMULÁTOR" világító ikon (1.O ábra): az akkumulátor töltésének jelzésére szolgál.

**MEGJEGYZÉS:** A fenti vezérlések részletes leírását lásd az Átfogó kézikönyvben.

### 3.3. A TÖLTŐÁLLOMÁS MŰKÖDÉSE

A töltőállomáson egy világító jelzőlámpa van (8.N ábra), mely az alábbiak szerint jelez:

- A jelzőlámpa nem világít: a töltőállomáson nincs tápellátás alatt vagy a robotfűnyíró a töltőállomáson van.
- A jelzőlámpa folyamatosan világít: a robotfűnyíró nem csatlakozik a töltőállomáshoz és az antenna jel adása szabályos.
- A jelzőlámpa villog: a töltőállomáson nincs megfelelően konfigurálva vagy meghibásodott. Lásd az Átfogó kézikönyvet.

### 3.4. AZ AKKUMULÁTOR FELTÖLTÉSE

Az "AKKUMULÁTOR TÖLTÉS" lehetővé teszi a robotfűnyíró kézi feltöltését.

1. Helyezze a robotfűnyírót a töltőállomásra (9.R ábra).
2. Tolja be a robotfűnyírót a töltőállomáson a feltöltő csatlakozó kapcsolódásáig (9.S ábra).
3. Nyomja meg a "STOP" gombot (9.A ábra) a fedél (9.B ábra) felnyitásához és a vezérlőpanelhez való hozzáféréshöz (9.C ábra).
4. Kapcsolja be a robotfűnyírót az "ON/OFF" gombbal (9.E ábra).
5. Az "AKKUMULÁTOR" világító ikon (9.O ábra) kék színnel villog, a robotfűnyíró feltöltés alatt van.
6. Zárja vissza a védőfedelelet (9.B ábra).
7. Hagyja a robotfűnyírót feltöltés alatt legalább az előírt ideig, lásd a 2.3.3. szakaszt.

**MEGJEGYZÉS:** A téli elraktározás előtt az akkumulátor feltöltését az előírt módon kell elvégezni, lásd a 4.3. szakaszt.

### 3.5. A VÁGÁSI MAGASSÁG BEÁLLÍTÁSA

Végezze el a nyírési magasság beállítását az applikáció varázslója segítségével.

**FIGYELMEZTETÉS:**

Ne érjen a vágóegységhez a vágási magasság beállítása során.

MEGJEGYZÉS: A robotfűnyíró által lenyírt fű magassága nem haladhatja meg a 10 mm-t.

## 4. KARBANTARTÁS



**FIGYELMEZTETÉS:**  
Kizárólag eredeti cserealkatrészeket használjon.



**FIGYELMEZTETÉS:**  
Ne módosítsa, ne iktassa ki, ne hidalja át és ne távolítsa el gépen levő biztonsági szerkezeteket.



**FIGYELMEZTETÉS:**  
Kéz vágásának veszélye.  
Használjon védőkesztyűt a kéz vágásának veszélye elkerülése céljából.



**FIGYELMEZTETÉS:**  
Por szembe kerülésének veszélye.  
Használjon védőszemüveget a por szembe jutásának elkerülése céljából.



**FIGYELEM:**  
Túl nagy mennyiségű víz használata esetén a víz a gépbe kerülhet és károsíthatja az elektromos alkatrészeket.



**TILTÁS:**  
Ne használjon nagynyomású vízugarat.



**TILTÁS:**  
Az elektromos és elektronikus alkatrészek visszafordíthatatlan károsodásának elkerülése céljából ne merítse vízbe részben vagy teljesen a robotfűnyíró.



**TILTÁS:**  
Ne mossa le a robotfűnyíró belső részeit az elektromos és elektronikus alkatrészek károsodásának elkerülése céljából.



**TILTÁS:**  
Ne használjon oldószereket vagy benzint a festett felületek és a műanyag részek károsodásának elkerülése céljából.

### 4.1. TERVSZERŰ KARBANTARTÁS

A jobb működés és a hosszabb élettartam érdekében rendszeresen tisztítsa a gépet és cserélje ki az elhasznált részeket.

A beavatkozásokat a táblázatban megadott gyakorisággal kell elvégezni.

GYAKORISÁG	ALKATRÉSZ	BEAVATKOZÁS JELLEGE
Hetente	Kés	Tisztítsa meg a kést és ellenőrizze hatékonyságát. (Lásd a 4.2. szakaszt)  Ha a kés ütközés hatására elgörbült vagy elkopott, cserélje ki. (Lásd a 4.2. szakaszt)
	Töltő érintkezők	Tisztítsa meg és szükség esetén távolítsa el az oxidációt. (Lásd az Átfogó kézikönyvet)

Havonta	Robotfűnyíró	Tisztítsa meg. (Lásd az Átfogó kézikönyvet)
	Töltőállomás és tápkábelek	Ellenőrizze a kopást vagy elhasználódást, szükség esetén cserélje ki. (Lásd az Átfogó kézikönyvet)
A fűnyírási idő végén vagy félévente, ha a robotfűnyíró nincs használatban	Akkumulátor	Végezze el az akkumulátor elraktározás előtti feltöltését. (Lásd a 4.3. szakaszt)
Évente vagy a fűnyírási idő végén	Robotfűnyíró	Végeztesse el az időszakos műszaki vizsgálatot a márkaszervizzel. (Lásd a 4.1. szakaszt)

A robotfűnyíró megfelelő üzemi állapotának biztosításához évente el kell végezteni a műszaki vizsgálatot egy felhatalmazott márkaszervizzel.

MEGJEGYZÉS: az éves műszaki vizsgálat elmaradása miatti esetleges hibákra nem érvényes a jótállás.

### 4.2. A VÁGÓKÉSEK CSERÉJE

- Nyomja meg a "STOP" (1.A ábra) gombot a robotfűnyíró leállításához és a védőfedél felnyitásához (1.B ábra).
- Vegye ki a biztonsági kulcsot (1.C ábra).
- Fordítsa meg a robotfűnyíró, ügyeljen arra, hogy ne sérüljön meg a burkolata.
- Hajtsa ki a rögzítő csavarokat (10.E ábra).
- Cserélje ki a vágókéseket (10.D ábra) és a rögzítő csavarokat (10.E ábra).
- Szorítsa meg a rögzítő csavarokat (10.E ábra).

### 4.3. AZ AKKUMULÁTOR TÉLI KARBANTARTÁSA ÉS TÁROLÁS

- Töltse fel az akkumulátort az alkalmazás varázslója segítségével, amely a "Beállítások" ablakból érhető el.
- Tisztítsa meg a robotfűnyíró (lásd az Átfogó kézikönyvet).
- Száraz, fagytól védett helyen tárolja a robotfűnyíró és győződjön meg arról, hogy ki van-e kapcsolva.

MEGJEGYZÉS: A téli feltöltési eljárásra vonatkozó részletes tudnivalókat lásd az Átfogó kézikönyvben.

MEGJEGYZÉS: Az akkumulátorra vonatkozó jótállás érvényességéhez szükség van a feltöltés regisztrálására az alkalmazás révén.

### 4.4. AZ AKKUMULÁTOR CSERÉJE

Az akkumulátor cseréjére kizárólag a STIGA MŰSZAKI SZERVIZSZOLGÁLTATÁNAK SZAKEMBEREI jogosultak. Amennyiben szükségessé válik az akkumulátor cseréje, forduljon a szervizszolgálatához vagy a márkakereskedőhöz.

## 5. SZÁLLÍTÁS, RAKTÁROZÁS ÉS SEMLEGESÍTÉS

### 5.1. SZÁLLÍTÁS

MEGJEGYZÉS: Javasoljuk az eredeti csomagolás használatát a hosszútávú szállításhoz.

- Nyomja meg a "STOP" (11.A ábra) gombot a robotfűnyíró leállításához és a védőfedél felnyitásához (11.B ábra).
- Vegye ki a biztonsági kulcsot (11.C ábra).

3. Tisztítsa meg a robotfűnyírót (lásd az Átfogó kézikönyvet).
4. Emelje fel a robotfűnyírót az erre szolgáló fogantyúnál fogva (11.D ábra) és a szállítás közben ügyeljen arra, hogy a vágókést távol tartsa a testétől.

## 5.2. TÁROLÁS

A robotfűnyírót vízszintes helyzetben, száraz, fagytól védett helyen kell tárolni, miután elvégezte a tisztítását és az akkumulátor téli feltöltését (lásd 4. fej.). A huzamos üzemszünet alatt bontsa a töltőállomás és a műholdas referenciaállomás villamos hálózati csatlakozását.

## 5.3. ÁRTALMATLANÍTÁS



### FIGYELMEZTETÉS:

**A robotfűnyíró akkumulátorának eltávolításához forduljon a márkaszervizhez.**

1. A termék csomagolásának környezetbarát semlegesítését az erre szolgáló gyűjtő tárolókba helyezve vagy a kijelölt szelektív gyűjtőhelyeken végezze.
2. A robotfűnyírót a helyi törvény előírásainak betartásával semlegesítse.
3. Forduljon a kijelölt hulladékkezelő és újrahasznosító telepekhez, mivel a kiselejtezett robotfűnyíró besorolása a RAEE irányelv szerint: elektromos és elektronikus berendezések hulladéka.
4. A régi vagy lemerült akkumulátorok környezetbarát semlegesítését a gyűjtő tárolókba helyezve vagy a kijelölt szelektív gyűjtőhelyeken végezze.

## 6. PROBLÉMÁK MEGOLDÁSA



### FIGYELMEZTETÉS:

**Állítsa le a robotfűnyírót és helyezze biztonságos állapotba (lásd az 1.4. szakaszt).**

Az alábbiakban felsoroljuk a munka során esetlegesen bekövetkező lehetséges rendellenességeket.

PROBLÉMA	OKA	MEGOLDÁSOK
Rendellenes rezgések. A robotfűnyíró zajos.	A vágókések vagy a vágótárcsa sérült.	Cserélje ki a sérült alkatrészeket (lásd a 4.2. szakaszt).
	A vágóegység elakadt a lerakódott szennyeződések (szalagok, kötelek, műanyagtörmelék stb.) miatt.	Kapcsolja ki biztonságos feltételek között a robotfűnyírót (lásd az 1.4. szakaszt). Szüntesse meg a vágókések elakadását.
	A robotfűnyírót váratlan akadályok (lehullott ágak, a gyepon felejtett tárgyak stb.) jelenlétében indította el.	Kapcsolja ki biztonságos feltételek között a robotfűnyírót (lásd az 1.4. szakaszt). Távolítsa el az akadályokat és indítsa újra a robotfűnyírót.
	A villanymotor meghibásodott.	Cserélje ki a motort, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz.
A robotfűnyíró nem áll be megfelelően a töltőállomásra.	Túl magas fű.	Növelje a vágási magasságot (lásd a 3.5. szakaszt). A kert előkészítéséhez nyírja le a fűvet egy hagyományos fűnyírógéppel.
	Probléma a töltőállomás antennájával.	Ha a probléma nem szűnik meg, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz.
	A talaj besüppedt a töltőállomás közelében.	Állítsa vissza a töltőállomást a megfelelő pozícióba. (Lásd a 2.3.1. szakaszt).
A töltőállomás kalibrálása nem megfelelő, vagy elektromágneses zavar van a töltőállomás közelében.	Nincs tápfeszültség vagy a töltőállomás meghibásodott.	Ellenőrizze a tápegység csatlakozását a hálózati aljzathoz. Ellenőrizze a tápegység csatlakozó kábelének épségét.
	A töltőállomás jelzőlámpája villog.	A töltőállomás meghibásodott. Lásd az Átfogó kézikönyvet. A töltőállomás nincs megfelelően konfigurálva.
A töltőállomás jelzőlámpája villog.	A töltőállomás meghibásodott. Lásd az Átfogó kézikönyvet.	Szakítsa meg a töltőállomás tápellátását, majd néhány perc elteltével állítsa vissza. Ha a probléma nem szűnik meg, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz.
A kijelzőn kigyulladt a Warning ikon	Rendellenességet/hibát jelez.	Keressen további információt az alkalmazásban vagy az Átfogó kézikönyvben.
A robotfűnyíró ideiglenesen leáll a munkaterületen	Gyenge GPS-jel	Ha a probléma nem szűnik meg, forduljon a műszaki szervizszolgálathoz

## 7. MŰSZAKI ADATOK

SPECIFIKÁCIÓK	TYPE: SRSA01 (lásd a termék címkéjét)	TYPE: SRBA01 (lásd a termék címkéjét)
Méreték (alap X magasság X mélység)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
A robotfűnyíró súlya	A modelltől függ: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	A modelltől függ: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Vágási magasság (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Kés átmérője	180 [mm]	260 [mm]
Vágási sebesség	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Mozgási sebesség	22 [m/perc]	A modelltől függ: 24 [m/perc]; 28 [m/perc] (*)
Maximális dőlésszög	45%	50%
Maximális dőlésszög a kerület mentén	20%	
Vágórendszer típusa	4 db. forgó vágókés	6 db. forgó vágókés
A vágógység kódja	322104105/0	
Mért zajteljesítmény szint	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Zajkibocsátás mérési bizonytalanság, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Garantált zajteljesítmény szint	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Zajsínt a kezelő fülénél	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Robotfűnyíró IP-besorolása	IPX5	
Töltőállomás IP-besorolása	IPX1	
Tápegység IP-besorolása	IP67	
Robotfűnyíró üzemi környezeti hőmérséklete [°C]	0 ÷ 50	
Töltőállomás üzemi környezeti hőmérséklete [°C]	-10 ÷ 50	
Tápegység üzemi környezeti hőmérséklete [°C]	-10 ÷ 50	
Munkaterület-kapacitás	A modelltől függ (*)	A modelltől függ (*)
Tápellátás	Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A	A modelltől függ: Input: 100-240 Vac, 1,2 A; Output: 30 Vcc, 2 A; Input: 200-240 Vac, 0,8 A; Output: 30 Vcc, 4 A (*)
Akkumulátor modell	A modelltől függ: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	A modelltől függ: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Feltöltési idő	A modelltől függ: 60 [perc]; 80 [perc]; 150 [perc] (*)	A modelltől függ: 150 [perc]; 180 [perc] (*)
Kapcsolat	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigációs technológia	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Az adott modellre vonatkozó további részletekért kérjük, tekintse meg az online elérhető Átfogó kézikönyvet (lásd a QR-kódot e füzet első oldalán).



## EESTI KEEL - Itaaliakeelse originaaljuhendi tõlge

Täielik kasutusjuhend on kättesaadav:

▷ veebisaidil [stiga.com](http://stiga.com)

▷ rakenduses STIGA.GO, mis on kättesaadav App Store'is ja

Google Play's

▷ skaneerides ruutkoodi



MÄRKUS: käesolevas juhendis antud juhised kehtivad autonoomse robotniiduki kõikide mudelite kohta. Joonised on antud platvormi SRSA01 kohta, kui ei ole täpsustatud teisiti.

MÄRKUS: Käesolev kasutusjuhend sisaldab põhijuhiseid, mis on peamiselt seotud ohutusega. Üigeks paigaldamiseks on vaja juhend hoolikalt läbi lugeda ja kõiki selle juhiseid tähelepanelikult järgida (vt eespool).

## 1. OHUTUS

### KOHUSTUS:

**Enne kasutamist lugege kõik juhised tähelepanelikult läbi ja hoidke need edaspidi vaatamiseks alles.**

### 1.1. OHUTUD TÖÖVÕTTED

#### Väljaõpe

- Lugege juhised tähelepanelikult läbi, õppige juhtseadmeid ja masinat õigesti kasutama.
- Ärge kunagi lubage masinat kasutada lastel, piiratud füüsiliste, taju- või vaimsete võimetega või ilma kogemuste ja teadmisteta isikutel või isikutel, kes ei ole juhendiga tutvunud. Kohalike õigusnormidega võib olla kehtestatud operaatori vanusepiirang.
- Operaator või kasutaja vastutab õnnetuste või ohtude eest kolmandate isikute ees või nende vara suhtes.

#### Ettevalmistamine

- Veenduge, et perimetraalse piiritlemise automaatsüsteem on õigesti programmeeritud vastavalt juhistele.
- Kontrollige aeg-ajalt ala, kus masinat kasutatakse, ja eemaldage seal kivid, kepid, juhtmed ja kõik muud võõrkehaded, mis võiksid töötamist häirida.
- Kontrollige aeg-ajalt visuaalselt lõiketeri, lõiketerade polte ja niitmisplokki, et kontrollida, et need ei oleks kulunud ega kahjustatud. Vahetage kulunud või kahjustatud lõiketerad ja poldid välja paaris, et säilitada masina tasakaal.

- Kui masinat kasutatakse avalikus või üldsusele avatud kohtades, tuleb masina tööala ümber asetada hoiatusmärgid. Märkidel peab olema järgmine tekst: Tähelepanu! Automaatmuruniiduk! Jääge masinast ohutule kaugusele! Hoidke lapsed järelevalve all!“.

### 1.1.1. KASUTAMINE

#### Üldteave

- Ärge töötage masinaga, kui selle piirid on defektiga või turvaseadmed puuduvad, näiteks ilma kaitseseadisteta.
- Ärge pange käsi või jalgu pöörlevate detailide lähedusse või alla. Hoiduge alati väljaviskeavast eemale.
- Ärge puutuge liikuvaid masinaosi, enne kui need on täielikult seiskunud.
- Masina töötamise ajal kandke alati tugevaid jalatseid ja pikki pükse.
- Ärge tõstke või transportige masinat, kui mootor töötab.
- Eemaldage blokeerimiseseade ploki küljest:
  - Enne takistuse kõrvaldamist;
  - Enne masinakontrollimist, puhastamist või sellel töötamist.
- Ärge jätkke masinat tööle ilma järelevalveta koduloomade, laste või teiste lähedal viibivate isikute juuresolekul.

#### Hooldamine ja hoidmine

- Keerake kõik mutrid, poldid ja kruvid korralikult kinni, et masin oleks kindlas töökorras.
- Kontrollige robotniidukit sageli, et märgata kulumist või seisukorra halvenemist.
- Ohutuse huvides on vaja kulunud või kahjustatud osad välja vahetada.
- Veenduge, et lõiketerad vahetatakse välja ainult sobivate varuosadega.
- Veenduge, et akusid laetakse ainult tootja soovitatud õige akulaadijaga. Vale kasutamine võib põhjustada elektrilööki, ülekuumenemist või söövitava vedeliku

akust välja voolamist.

- f. Elektrolüüdilekete korral pesta koht vee/neutraliseeriva vahendiga ja vedeliku silma sattumise korral pöörduda arsti juurde jne.
- g. Masina hooldamist tuleb teha tootja juhiste järgi.

## 1.2. TOOTE KIRJELDUS

Robotniiduk (Jn 2.A) on projekteeritud ja ehitatud automaatselt muru niitmiseks aedades mistahes kellaajal öösel ja päeval. Olenevalt niidetava pinna erinevatest omadustest võib robotniiduk olla programmeeritud nii, et see töötab ühel või mitmel virtuaalpiiriga piiritletud ja virtuaalsete üleviimisradadega alal.

Töötades niidab robotniiduk virtuaalpiiriga piiritletud ala (Jn 2.B). Kui robotniiduk asub virtuaalpiiri läheduses (Jn 2.B) või kohtab takistust (Jn 2.C), muudab ta trajektoori vastavalt valitud navigeerimisstrateegiale.

Robotniiduk niidab piiritletud muruplatsi automaatselt ja täielikult.

Toode töötab satelliitsignaali ja vajab laadimisjaama paigaldamist (Jn 2.F, 2.G) integreeritud satelliitbaasjaamaga (Jn 3.C), mida saab paigaldada ka eraldi. Robotniiduki ja satelliitbaasjaama sideühendus toimub moodulitega 3G/4G, millel on SIM-kaart. Robotniiduk töötamise tehnoloogia põhineb andmesidel pilve Cloud STIGA ja roboti vahel. Registreerimistasu on robotniidukiga töötamiseks kohustuslik ja sõltub nõutavast andmekogusest. Toote kasutamiseks on lisaks vaja mobiilsideseadet (nutitelefon).

Mistahes muu kasutus võib olla ohtlik ja tekitada kahju inimestele ja/või esemetele. Väärkasutamine on (näiteks, aga mitte ainult): täiskasvanute, laste või loomade vedamine masina peal; masina peal sõitmine; masina kasutamine koormuste vedamiseks või lükkamiseks; masina kasutamine mitte rohttaimede tüüpi taimede niitmiseks.

**MÄRKUS:** Registreerimistasu on robotniidukiga töötamiseks kohustuslik ja sõltub nõutavast andmekogusest.

## 1.3. SÜMBOLID JA ANDMEPLAADID



**TÄHELEPANU:**  
Enne toote töölepanemist lugege kasutusjuhend läbi.



**TÄHELEPANU:**  
Esemete keha pihta paiskumise oht.  
Masina töötamise ajal hoiduge masinast turvalisele kaugusele.



**TÄHELEPANU:**  
Ärge pange käsi ega jalgu lõikeseadme korpusesse.  
Enne masinal tööde tegemist või enne masina üles tõstmist eemaldage blokeerimisseade.



**TÄHELEPANU:**  
Ärge pange käsi ega jalga lõikeseadme korpusesse.  
Ärge astuge masina peale.



**KEELATUD:**  
Veenduge, et masina töötamise ajal ei ole masina tööalas inimesi (eriti lapsi, vanemaealisi või puuetega inimesi) ega koduloomi.  
Hoida lapsed, koduloomad ja teised inimesed töötavast masinast ohutus kauguses.



**KEELATUD:**  
Ärge kasutage masina puhastamiseks või pesemiseks masina peal kõrgsurvepesurit.

## 1.4. ROBOTNIIDUKI SEISKAMINE JA VÄLJALÜLITAMINE OHUTUSTINGIMUSTES



**KOHUSTUS:**  
Lülitage robotniiduk enne igasuguseid puhastamis-, transportimis- või hooldustoiminguid välja alati ohutustingimustes.

1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu „STOP“ (Jn 1.A) ja avage kaitsekate (Jn 1.B).
2. Vajutage väljalülitamise nuppu (Jn 1.E) paar sekundit ja oodake, kuni sama nupu LED kustub.
3. Alles pärast seda, kui LED on kustunud (Jn 1.E), võtke turvavõti välja (Jn 1.D), et robotniiduk ohutustingimustes välja lülitada.
4. Sulgege kaitsekate (Jn 1.B).
5. Robotniiduk on seisma pandud ja välja lülitatud ohutustingimustes.

## 2. PAIGALDAMINE



**TÄHELEPANU:**  
Ärge muutke, vältige, eemaldage või kõrvaldage paigaldatud ohutusseadmeid.

**MÄRKUS:** Toote paigaldamise kohta täiendavate selgituste saamiseks võtke ühendust STIGA edasimüüjaga.

**PAIGALDAMISEKS VAJALIKUD KOMPONENDID (Jn 3)**  
(A) Laadimisjaam, (B) Laadimisjaama toitesead, (C) Satelliitbaasjaam, (D) Laadimisjaama kinnituskruvid, (E) Satelliitbaasjaama eraldi paigaldamise jalus, (F) Satelliitbaasjaama eraldi paigaldamise toitesead (valikvarustus), (G) 5 või 15 m pikendusjuhe, (H) Mobiilsideseade (ei kuulu tarnesse).

### 2.1. PAIGALDAMISNÕUETE KONTROLLIMINE

#### 2.1.1. AIA KONTROLLIMINE:

- Kontrollige aia seisukorda, et tuvastada virtuaalpiirid, takistused ja välistatavad alad.
- Nivelleerige maatükk, nii et pärast vihma ei jääks lompe.

## 2.1.2. KONTROLLID LAADIMISJAAMA, TOITSEADME JA SATELLIITBAASJAAMA PAIGALDAMISEKS:



### ELEKTRILINE OHT:

Vaja on riigi sellealastele seadustele vastava pistikupesa valmidust.



### ELEKTRILINE OHT:

Kohapealne süsteem peab olema kaitstud diferentsiaalilülitiga (jäakvoolu kaitseseade - RCD), käivitusvooluga kuni 30 mA.



### ELEKTRILINE OHT:

Ärge ühendage toiteeadet pistikupessa, kui pistik või kaabel on kahjustatud.

Ärge ühendage ega puutuge kahjustatud kaablit, enne kui see on elektritoitest lahti ühendatud.

Kahjustatud juhe võib põhjustada kontakti voolu all olevate osadega.

1. Laadimisjaama paigale asetamiseks valmistage ette tasane muruplatsi serva pind. Laadimisjaam tuleb paigaldada sellisesse kohta, kuhu satelliidisignaali jõuab, eelistatavalt sellisesse kohta aias, kus taevas on täiesti vabalt nähtav.
2. Laadimisjaama vastas olevas alas peab olema vähemalt 2 m laiune ja vähemalt 3 m pikkune riba, kus ei ole takistusi.
3. Kui taevas ei paista laadimisjaama paigalduskohast täiesti vabalt, tuleb paigaldada satelliitbaasjaam teise kohta

**MÄRKUS:** Saab arvestada, et taevas on täiesti vaba, kui see on vaba vähemalt 120 kraadise nurga all kõikides suundades.



### TÄHELEPANU:

Toitejuhe, toiteaseade, pikendusjuhe ja kõik elektrijuhtmed, mis ei kuulu toote juurde, peavad jääma niitmisalast välja, et hoida neid ohtlikest liikuvatest osadest eemal ja vältida juhtmete kahjustamist, mis võivad tekitada kokkupuudet voolupinge all olevate osadega.

4. Valmistage toiteeadme paigaldamise koht ette nii, et see ei jääks mitte mingisugusel ilmastikuoludel vee sisse. Eelistatav on paigaldada toiteaseade suletud ruumi ilmastikumõjude eest kaitstult sellisesse kohta, kuhu volitamata isikud ei pääse kergelt juurde.

## 2.1.3. KONTROLLID VIRTUAALPIIRIDE KINDLAKSMÄÄRAMISEKS:

1. Kontrollige, et tööala maksimaalne kalle oleks väiksem või kuni 45% või 50%, olenevalt mudelist (vt p 7 TEHNILISED ANDMED). Virtuaalpiiride kindlaksmääramiseks järgige joonisel 4.



### TÄHELEPANU:

Robot saab niita pindasid maksimaalse kaldega 45% või 50%, olenevalt mudelist. Juhiste eiramise korral võib robot libiseda ja tööalast väljuda



### TÄHELEPANU:

Alasid, mille kalle on lubatust suurem, ei saa niita. Asetage virtuaalpiir enne kallakut, välistades kallakuala niitmise.

2. Kontrollige kogu tööpinda: hinnake takistusi ja alasid, mis tuleb tööalast välja jätta, mis tuleb programmeerida välditavate aladena.

## 2.2. TÖÖALADE JA ÜLEVIIMISRADADE PIIRITLEMISE KRITERIUMID

1. Sillutise või teeraja korral, mis on muruplatsiga samas tasapinnas, võib virtuaalpiir kokku langeda sillutise servaga (Jn 5.A).
2. Basseini, väljaku või kraavi juures tuleb virtuaalpiir programmeerida sellest vähemalt 1 meetri kaugusele. Kui basseini, väljak või kraav asuvad kallaku lõpus, tuleb virtuaalpiir programmeerida neist vähemalt 1,5 meetri kaugusele (Jn 5.B).
3. Väljaulatuvate juurtega puude juures tuleb virtuaalpiir programmeerida nii, et vältida robotniiduki ülesõitu ebatasastest kohtadest (Jn 5.C).
4. Virtuaalpiir tuleb programmeerida nii, et robotniiduk püsib kruusast või killustikust vähemalt 30 cm eemal (Jn 5.D).
5. Kallakualadel järgige juhiseid, mis on antud punktis 2.1.3.
6. Pikkade struktuurielementide (müürid, piirdeaiad, hekid jne) korral, mille kõrgus on üle 50 cm, tuleb virtuaalpiir programmeerida nendest vähemalt 40 cm kaugusele (Jn 5.E).
7. Kõikidel muudel juhtudel võib virtuaalpiiri piiritleda masina gabaridid järgi, arvestades miinimumkauguseks robotniiduki ja takistuse vahel 30 cm (Jn 5.F).
8. Üksteisest vähem kui 150 cm kaugusel asuvate takistuste korral piiritege need ühe ainsa takistusena, respektierides eespool märgitud vahekaugusi (Jn 5.G).



### HOIATUS:

Tööala ja üldiselt alad, kus robotniiduk saab sõita, peavad olema piiritletud piirdega, millest ei saa läbi või üle minna.

## 2.2.1. KITSAD LÄBIPÄASUD

1. Kitsaste läbipääsude korral peab vahekaugus kahe virtuaalpiiri vahel olema  $X \geq 2$  m (Jn 6.A).
2. Juhul kui läbipääsu puhul on virtuaalpiiride vaheline kaugus <2m, eitohiks robotniiduk pääseda kitsaskohast väljapoole jäävale alale (Jn 6.A) automaatrežiimil. Sellisel juhul tuleb programmeerida kaks eraldi virtuaalset niitmistsooni (Jn 6.B) ja ühendada need virtuaalse üleviimisrajaga (Jn 6.C). Vaadake kasutusjuhendi täisversiooni..

## 2.2.2. ÜLEVIIMISRAJAD

Aia alad, kus on alasid, mida ei niideta, tuleb omavahel ühendada üleviimisradadega. Üleviimisrajad peavad vastama nõudele, et nende kallak ei tohi olla suurem kui 20%.

1. Määrake võimalike ülekäigukohtade hulgast kõige lihtsam üleviimisrada, mis võimaldaks hoida kõige suuremat vahekaugust võimalikest takistustest ja mis ei ristuks tavaliselt sõidukite parkimiseks või läbisõiduks kasutatavate aladega või aladega, kust käib palju inimesi läbi.

- Üleviimisrada hõlmab manööverdusala, mis ulatub registreeritud rajast 1 m paremale ja 1 m vasakule (Jn 7.A). Manööverdusala ja erinevate aiaelementide vahel on nõutavad järgmised minimaalseid vahekaugused: 30 cm takistustest, mis on piiritletud virtuaalperimeetri või niitmata aladega (Jn 7.B), 30 cm fikseeritud piiritlemata takistustest või pidevatest struktuurielementidest (Jn 7.C), 1 m avalikest teedest (Jn 7.D), 1 m basseinidest (Jn 7.E), 1 m jalgteedest (Jn 7.F), 1 m kaljudest või järskudest nõlvadest (Jn 7.G).
- Kitsaste läbipääsude puhul, kus ei ole eespool nimetatud vahekaugusi võimalik tagada, tuleb läbipääs piiritleda läbimatu tšoketega, kui neid ei ole juba olemas.

**MÄRKUS:** Kitsastes läbipääsudes salvestatud üleviimisradadel võib olla ebapiisav satelliidisignaali vastuvõtt, mis mõjutab robotniiduki töö täpsust.

## 2.3. KOMPONENTIDE PAIGALDAMINE



### ELEKTRILINE OHT:

Kasutage ainult tootja tarnitud akulaadijaid ja toiteseadmeid. Ebasobiv kasutamine võib põhjustada elektrilööke ja/või ülekuumenemist.



### HOIATUS:

Kätte löikamise oht.

Kasutada kaitsekindaid, et vältida kätte löikamise ohtu.



### HOIATUS:

Puru silma sattumise oht.

Kasutage kaitseprille, et vältida puru silma sattumise ohtu.



### ELEKTRILINE OHT:

Ühendage elektritoide alles pärast kõikide paigaldustööde lõpetamist. Vajaduse korral lülitage paigaldamise ajaks üldine elektritoide välja.

### 2.3.1. LAADIMISJAAMA PAIGALDAMINE

Laadimisjaama saab paigaldada tööala servale või üleviimisraja abil sellega ühendatud alale.

- Kontrollige paigaldusnõudeid, nagu on näidatud punktis 2.1.2.
- Kui on vaja maapinda ette valmistada nii, et laadimisjaama (Jn 8.L) pind oleks muruplatsiga samas tasapinnas, peab maapind olema täiesti tasane ja kõva, et vältida laadimisjaama pinna deformeerumist.
- Kinnitage laadimisjaam (Jn 8.L) maapinnale kinnituskruvidega (Jn 8.M).
- Kontrollige, et satelliitbaasjaam (Jn 8.A) oleks laadimisjaama külge ühendatud pistikühendusega.
- Ühendage toiteseadme laadimisjaamaga ja keerake pistikühendus kinni.
- Ühendage toiteseadme pistik elektripistikupessa.
- Kontrollige, et kui robotniiduk ei ole laadimisjaamas, siis on laadimisjaamal signaallamp (Jn 8.N) on sisse lülitatud (vt. p 3.3).

### 2.3.2. SATELLIITBAASJAAMA PAIGALDAMINE

Satelliitbaasjaama (Jn 8.A) jaoks on vaja, et taevas selle kohal paistaks täiesti vabalt. See jaam tarnitakse koos laadimisjaamaga ja paigaldatakse kaitsekatte alla (Jn 8.C). Kui laadimisjaama (Jn 8.L) ei paigaldata kohta, kus taevas paistab täiesti vabalt, on vaja satelliitbaasjaam (Jn 8.A) laadimisjaama küljest lahti võtta ja paigaldada see kohta, kus taevas paistab täiesti vabalt. Saab arvestada, et taevas on täiesti vaba, kui see on vaba vähemalt 120 kraadise nurga all kõikides suundades.

Vt satelliitbaasjaama eraldi paigaldamise kohta täiskasutusjuhendist.



### HOIATUS:

Ohutuskaalutlustel ei tohi satelliitbaasjaama pärast virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimist kunagi enam oma kohast teisaldada. Muidu võib robotniiduk programmeeritud tööalast välja minna. Kui baasjaam oma kohast teisaldatakse, tuleb uuesti programmeerida.

### 2.3.3. ROBOTNIIDUKI LAADIMINE PÄRAST PAIGALDAMIST

Enne toote esimest korda kasutamist laadige akusid vähemalt 2 tundi.

## 2.4. VIRTUAALPIIRIDE, ÜLEVIIMISRADADE JA VÄLDITAVATE ALADE PROGRAMMEERIMINE

Virtuaalpiiride, üleviimisradade ja välditavate alade programmeerimine toimub rakenduses „STIGA.GO“ antud juhiste järgi. Selle toimingu jaoks on vaja robotniidukit manuaalselt juhtida, kõndides selle kõrval vastavalt üldkriteeriumidele, mis on antud punktis 2.2.



### HOIATUS:

Tööala või läbisõidurajad, mida masin kasutab üleminekuks, tuleb seadistada nii, et need ei hõlmaks avalikke alasid, tavaliselt sõidukite parkimiseks või läbisõiduks kasutatavaid alasid või alasid, kust käib palju inimesi läbi, et vältida isiku- või varakahju või õnnetusi sõidukitega.



### HOIATUS:

Iseenda ohutuse tagamiseks ja inimestele, loomadele või asjadele kahju tekitamiseks vältimiseks peab operaator eelnevalt tundma ala, kus robotniidukit manuaalselt juhitakse. Roboti juhtimise ajal kõndige ettevaatlikult, et vältida kukkumist.



### HOIATUS:

Tööala ja üldiselt alad, kus robotniiduk saab sõita, peavad olema piiritletud piirdega, millest ei saa läbi või üle minna.

Muutke piire sobivaks või hoidke robotniiduk töötamise ajal järelevalve all.

### 3. KASUTAMINE

#### 3.1. ROBOTNIIDUKI MANUAALNE TÖÖTAMINE

Robotniidukit saab kasutada ilma tööaega programmeerimata. Sellel režiimil teeb robotniiduk töotsükli, läheb tagasi laadimisjaama ja jääb sinna kuni järgmise manuaalse käivitamiseni.

Masina sellel režiimil kasutamiseks on siiski vaja programmeerida virtuaalpiirid, üleviimisrajad ja välditavad alad (vt p 2.4).

1. Pange robotniiduk laadimisjaama või paigaldusperimeetri sisse.
2. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu „STOP“ (Jn 1.A), et avada kaas (Jn 1.B) ja pääseda ligi juhtpuldile (Jn 1.C).
3. Robotniiduki sisselülitamiseks vajutage nuppu „ON/OFF“ (Jn 1.E) 5 sekundit.
4. Vajutage nuppu „REŽIIMIVALIK“ (Jn 1.F), kuni ainult ikoon „ÜKSIK TÖÖTSÜKKEEL“ vilgub (Jn 1.L).
5. Vajutage nuppu „KINNITA“ (Jn 1.G). Toimingukinnitamiseks süttib ikoon (Jn 1.L) püsivalt põlema.
6. Sulgege kaas (Jn 1.B). Robotniiduk hakkab tööle.

MÄRKUS: see režiim ei pruugi tagada piisavat aia katmist, nii vajaliku aja kui ka ühtse niitmistulemuse poolest, eriti kui aed on ebakorrapärase kujuga. Robotniiduki maksimaalse tõhususe saavutamiseks on soovitatav programmeerida tööajad.

#### 3.2. ROBOTNIIDUKIJUHTSEADMETE KIRJELDUS

Juhtseadmete, indikaatorite ja nende funktsioonide loetelu:

- Nupp „STOP“ (Jn 1.A): seiskab robotniiduki ohutult.
- „TURVAVÕTI“ (Jn 1.D): lülitab robotniiduki ohutult välja.
- Nupp „ON/OFF“ (Jn 1.E): sellega lülitatakse robotniiduk sisse ja välja ning lähtestatakse alarmid.
- Nupuga „REŽIIMIVALIK“ (Jn 1.F) valitakse robotniiduki töörežiim ja pannakse robotniiduk laadimisjaama tagasi pöörduma.
- Nupuga „KINNITA“ (Jn 1.G) kinnitatakse seadistatud töörežiimi.
- Valgustatud ikoon „KAVANDATUD PROGRAMM“ (Jn 1.I): näitab kavandatud programmi seadistust.
- Valgustatud ikoon „ÜKSIK TÖÖTSÜKKEEL“ (Jn 1.L): näitab üksiku töotsükli seadistust.
- Valgustatud ikoon „TAGASI JAAMA“ (Jn 1.H): näitab robotniiduki tagasi laadimisjaama juhtimise seadistust.
- Noppu „BLUETOOTH“ (Jn 1.M) kasutatakse ainult teeninduskeskuses diagnostika tegemiseks.
- Valgustatud ikoon „ALARM“ (Jn 1.N): kuvab alarmiolekud.
- Valgustatud ikoon „AKU“ (Jn 1.O): kuvab aku laetuse oleku.

MÄRKUS: Eespool loetletud käskude (juhtseadmete) täpsema kirjelduse leiab kasutusjuhendi täisversioonist.

#### 3.3. LAADIMISJAAMA TÖÖTAMINE

Laadimisjaam on varustatud signaallambiga (Jn 8.N), mis süttib, nagu on järgnevalt kirjeldatud:

- Signaallamp on kustunud: laadimisjaamas ei ole elektrit sees või robot on laadimisjaamas.
- Signaallamp põleb püsivalt: robotniiduk ei ole laadimisjaamaga ühendatud ja antennisignaali edastatakse õigesti.

- Signaallamp vilgub: laadimisjaam ei ole õigesti konfigureeritud või laadimisjaamas on rike. Vaadake kasutusjuhendi täisversiooni..

#### 3.4. AKU LAADIMINE

„AKU LAADIMISE“ toiming võimaldab robotniidukit laadida manuaalselt.

1. Pange robotniiduk laadimisjaama (Jn 9.R).
2. Laske robotniidukil siseneda laadimisjaama, nii et laadimispiistik läheb sisse (Jn 9.S).
3. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu „STOP“ (Jn 9.A), et avada kaas (Jn 9.B) ja pääseda ligi juhtpuldile (Jn 9.C).
4. Lülitage robotniiduk sisse nupust „ON/OFF“ (Jn 9.E)
5. Valgustatud ikoon „AKU“ (Jn 9.O) vilgub siniselt, robotniiduk laeb.
6. Sulgege kaas (Jn 9.B).
7. Jätke robotniiduk laadimisjaama vähemalt sama kauaks, nagu on märgitud punktis 2.3.3.

MÄRKUS: Aku laadimine enne masina talveks ärapanemist tuleb teha, nagu on kirjeldatud punktis 4.3.

#### 3.5. NIITMISKÕRGUSE REGULEERIMINE

Niitmiskõrguse reguleerimiseks järgige rakenduses antud juhiseid.



##### HOIATUS:

Niitmiskõrguse reguleerimise ajal ärge lõikeseadet puudutage.

MÄRKUS: Robotniidukiga niidetava rohu kõrgus ei tohi olla üle 10 mm.

### 4. HOOLDAMINE



##### HOIATUS:

Kasutage ainult originaalvaruosi.



##### HOIATUS:

Ärge muutke, vältige, eemaldage või kõrvaldage paigaldatud ohutusseadmeid.



##### HOIATUS:

Kätte lõikamise oht.

Kasutada kaitsekindaid, et vältida kätte lõikamise ohtu.



##### HOIATUS:

Puru silma sattumise oht.

Kasutage kaitseprille, et vältida puru silma sattumise ohtu.



##### TÄHELEPANU:

Liigse vee kasutamine võib põhjustada lekkimist kahjustades elektrilisi komponente.



##### KEELATUD:

Ärge kasutage surve all veejugasid.

**KEELATUD:**

Elektriliste ja elektrooniliste komponentide pöördumatu kahjustamise vältimiseks ärge asetage robotit osaliselt ega täielikult, vette.

**KEELATUD:**

Ärge peske robotniiduki sisemisi osi, et mitte kahjustada elektrilisi ja elektroonilisi komponente.

**KEELATUD:**

Ärge kasutage lahusteid või bensiini, et mitte kahjustada värvitud pindasid ja plastikomponente.

**4.1. PROGRAMMEERITUD HOOLDUS**

Paremini töötamise ja pikema kestvuse tagamiseks veenduge, et te puhastate toodet regulaarselt ja vahetate kulunud osad välja.

Tehke hooldustöid tabelis märgitud sagedusega.

SAGEDUS	KOMPONENT	TÖÖ TÜÜP
Iga nädal	Tera	Puhastage ja kontrollige lõiketera efektiivsust. (Vt p 4.2)  Kui lõiketera on löögi tõttu paindunud või on kulunud, vahetage see välja. (Vt p 4.2)
	Laadimiskontaktid	Puhastage ja kõrvaldage võimalik oksüdatsioon. (Vt kasutusjuhendi täisversioon)
Igakuiselt	Robotniiduk	Puhastada. (Vt kasutusjuhendi täisversioon)
	Laadimisjaam ja toitekaablid	Kontrollige, et need ei oleks kulunud või kahjustatud, ja vajaduse korral vahetage välja. (Vt kasutusjuhendi täisversioon)
Niitmishooaja lõpus või kord poolaastas, kui robotniidukit ei kasutata	Aku	Tehkeennehoiulepanemist aku laadimine. (Vt p 4.3)
Kord aastas või niitmishooaja lõpus	Robotniiduk	Tehke hooldusteenindus volitatud teeninduskeskuses. (Vt p 4.1)

Hooldusteenindus tuleb teha kord aastas volitatud teeninduskeskuses, et hoida robotniiduk heas töökorras.

**MÄRKUS:** võimalikke rikkeid iga-aastase hooldusteeninduse tegemata jätmise tõttu garantii ei kata.

**4.2. LÕIKETERADE VAHETAMINE**

1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu „STOP“ (Jn 1.A), et robotniiduk seiskuks ohustustingimustes, ja avage kaitsekate (Jn 1.B).
2. Võtke turvavõti välja (Jn 1.C).
3. Pöörake robotniiduk tagurpidi, pöörates tähelepanu sellele, et te ei kahjusta katte ujuvkatet.
4. Keerake kinnituskruvid lahti (Jn 10.E).
5. Vahetage lõiketerad välja (Jn 10.D) ja kinnituskruvid (Jn 10.E).
6. Keerake kinnituskruvid kinni (Jn 10.E).

**4.3. AKU TALVEKS HOOLDAMINE JA HOIULE PANEMINE**

1. Laadige akut vastavalt äpis juhendatud toimingule, mida saab vaadata lehelt „Seaded“.
2. Puhastage robotniiduk (vt kasutusjuhendi täisversioon).
3. Hoidke robotniidukit kuivas kohas ja kaitstult külmumise eest, kontrollides, et see on välja lülitatud.

**MÄRKUS:** Täpsemat teavet talveks laadimise kohta vt kasutusjuhendi täisversioonist.

**MÄRKUS:** Laadimise registreerimine äpi toiminguga on vajalik aku garantii kehtivuse jaoks.

**4.4. AKU VAHETAMINE**

Aku vahetamine kuulub STIGA TEHNILISE TEENINDUSE TÖÖTAJATE AINUPÄDEVUSSE.

Kui aku on vaja välja vahetada, võtke ühendust teeninduskeskusega või edasimüüja endaga.

**5. TRANSPORT, LADUSTAMINE JA KÕRVALDAMINE****5.1. TRANSPORTIMINE**

**MÄRKUS:** Pikal vahemaal transportimiseks soovitatakse kasutada originaalpakendit.

1. Robotniiduki seiskamiseks vajutage nuppu „STOP“ (Jn 11.A), et robotniiduk seiskuks ohustustingimustes, ja avage kaitsekate (Jn 11.B).
2. Võtke turvavõti välja (Jn 11.C).
3. Puhastage robotniiduk (vt kasutusjuhendi täisversioon).
4. Tõstke robotniidukit spetsiaalselt keepidemest (Jn 11.D) ja kandke ettevaatlikult, et lõiketerad ei puutuks vastu keha.

**5.2. HOIDMINE**

Robotniidukit tuleb hoida horisontaalasendis kuivas kohas ja kaitstult külmumise eest, olles selle eelnevalt puhastanud ja aku talveks hoiule panemiseks täis laaditud (vt ptk 4). Pikemaks ajaks kasutuse jätmise korral tuleb laadimisjaam ja satelliitbaasjaam elektrivõrgust lahti ühendada.

**5.3. JÄÄTMETE UTILISEERIMINE****HOIATUS:**

**Aku robotniidukist välja võtmiseks pöörduge volitatud teeninduskeskusesse.**

1. Kõrvaldage tootepakend keskkonnahoidlikult, visates selle spetsiaalsesse jäätmekonteinerisse või toimetades volitatud jäätmejaama.
2. Kõrvaldage robotniiduk vastavuses kohalike kehtivate õigusnormide nõuetega.
3. Pöörduge spetsiaalsete ringlussevõtu- ja jäätmehooldusstruktuuride poole, kuna robotniiduk on klassifitseeritud elektri- ja elektroonikaseadmete jäätmeteks (elektroonikaromuks).
4. Kõrvaldage vanad ja tühjad akud keskkonnahoidlikult, visates need spetsiaalsesse jäätmekonteinerisse või toimetades volitatud jäätmejaama.

## 6. PROBLEEMIDE LAHENDAMINE



### HOIATUS:

Pange robotniiduk seisma ja viige see ohutustingimustesse (Vt p 1.4).

Järgnevalt on loetletud võimalikud tõrked, mis võivad töö ajal esineda.

RIKE	PÕHJUS	PARANDUSVIIS
Ebanormaalne vibratsioon. Robotniiduk on mürarikas.	Ketas või lõiketerad on kahjustatud	Vahetage kahjustatud komponendid välja (Vt p 4.2).
	Niitmisseade on jääkidega (paelad, nõõrid, plastikosad, jne.) kinni kiilunud.	Lülitage robotniiduk ohutustingimustes välja (Vt p 1.4). Vabastage lõiketera blokeeringust.
	Robotniiduk käivitus ettenägematute takistuste (langenuid oksad, unustatud esemed, jne.) juures.	Lülitage robotniiduk ohutustingimustes välja (Vt p 1.4). Eemaldage takistused ja käivitage robotniiduk uuesti.
	Elektrimootori avari.	Mootori vahetamiseks pöörduge teeninduskeskusesse.
	Rohi liiga kõrge	Tõstke niitmiskõrgust (Vt p 3.5). Teha tavalise muruniitjaga alal eelniitmise.
Robotniiduk ei paigutu õigesti laadimisjaama.	Probleemid laadimisjaam antennis.	Kuiprobleemeilahene, võtke ühendust teeninduskeskusega.
	Pinnase vajumine laadimisjaama läheduses.	Taastage laadimisjaama õige asetus. (Vt p 2.3.1).
	Laadimisjaam ei ole õigesti kalibreeritud või jaama läheduses on elektromagnetilisi häiringuid.	Pärast häiringu põhjuse kõrvaldamist kalibreerige laadimisjaam rakenduses ehk äpis. Vaadake kasutusjuhendi täisversiooni..
Laadimisjaama signaallamp ei hakka põlema, kui robot on laadimisjaamast väljas.	Toitevool ei ole sees või laadimisjaamas on rike.	Kontrollige, kas toiteseadme on õigesti elektrivõrku ühendatud. Kontrollige, kas toiteseadme ühendusjuhe on terve.
Laadimisjaama signaallamp vilgub.	Laadimisjaamas on rike. Vaadake kasutusjuhendi täisversiooni..	Ühendage laadimisjaam toiteseadmest lahti ja mõne minuti pärast ühendage uuesti toiteseadmesse. Kui probleem ei lahene, võtke ühendust teeninduskeskusega.
	Laadimisjaam ei ole õigesti konfigureeritud.	Konfigureerige laadimisjaam äpiga. Vaadake kasutusjuhendi täisversiooni..
Puldil põleb hoiatusikoon	Näitab tõrke/rikke tingimusi.	Vaadake täpsemat teavet äpist või kasutusjuhendi täisversioonist.
Robotniiduk seiskub ajutiselt tööalas	GPS signaal on nõrk	Probleemi püsimise korral pöörduge teeninduskeskusesse

## 7. TEHNILISED ANDMED

SPETSIFIKATSIOON	TÜÜP: SRSA01 (vt toote etikett)	TÜÜP: SRBA01 (vt toote etikett)
Mõõtmed (AxKxS)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Robotniiduki kaal	See sõltub mudelist: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	See sõltub mudelist: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Niitmiskõrgus (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Tera diameeter	180 [mm]	260 [mm]
Niitmiskiirus	2850+/-50 [pööret/min]	2400+/-50 [pööret/min]
Liikumiskiirus	22 [m/min]	See sõltub mudelist: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimaalne kalle	45%	50%
Maksimaalne kalle piki perimeetrit	20%	
Niitmissüsteemi tüüp	4 pöörlevat lõiketera	6 pöörlevat lõiketera
Lõikeseadme kood	322104105/0	
Tuvastatud müra võimsuse tase	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Mürataseme määramatus, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Kindel müra võimsuse tase	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Helitase operaatori kuulmisele	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Robotniiduki IP-klassifikatsioon	IPX5	
Laadimisjaama IP-klassifikatsioon	IPX1	
Toiteseadme IP-klassifikatsioon	IP67	
Robotniiduki töökeskkonna temperatuur [°C]	0 ÷ 50	
Laadimisjaama töökeskkonna temperatuur [°C]	-10 ÷ 50	
Toiteseadme töökeskkonna temperatuur [°C]	-10 ÷ 50	
Töövõimsus	Sõltub mudelist (*)	Sõltub mudelist (*)
Toide	Sisend: 100-240 VAC, 1,2 A; väljund: 30 VCC, 2 A	See sõltub mudelist: Sisend: 100-240 VAC, 1,2 A; väljund: 30 VCC, 2 A; Sisend: 200-240 VAC, 0,8 A; väljund: 30 VCC, 4A (*)
Akumudel	See sõltub mudelist: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	See sõltub mudelist: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Laadimisaeg	See sõltub mudelist: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	See sõltub mudelist: 150 [min]; 180 [min] (*)
Ühenduvus	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigatsioonitehnoloogia	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Täiendavaid üksikasju konkreetse mudeli kohta leiate internetist kättesaadavast täielikust kasutusjuhendist (vt QR-koodi käesoleva brošüüri esimesel leheküljel).



Cjelovit Priručnik s uputama raspoloživ je:

▷ na web-mjestu [stiga.com](http://stiga.com)

▷ u aplikaciji STIGA.GO, raspoloživoj u trgovinama App Store i

Google Play

▷ skeniranjem QR koda



NAPOMENA: upute koje se navode u ovom priručniku vrijede za sve modele autonomne robotske kosilice. Ako nije naznačeno, slike se odnose na platformu SRSA01.

NAPOMENA: ovaj priručnik sadrži osnovne upute koje se uglavnom odnose na sigurnost. Za pravilno postavljanje potrebno je pažljivo pročitati i pridržavati se cjelokupnog priručnika s uputama (vidi gore).

d. Signale upozorenja treba smjestiti oko radnog područja stroja ako se on rabi na javnim područjima ili onima otvorenim za javnost. Signali moraju imati sljedeći tekst: "Pozor! Automatska kosilica trave! Držati se daleko od stroja! Nadzirati djecu!".

## 1. SIGURNOST

### OBVEZA:

**Pažljivo pročitajte prije uporabe i čuvajte za buduće potrebe.**

### 1.1. SIGURNA RADNA PRAKSA

#### Obuka

- Pažljivo pročitajte upute, upoznajte se s upravljačkim elementima i pravilnom uporabom stroja.
- Nikad ne dopuštajte da se strojem koriste djeca, osobe sa smanjenim tjelesnim, osjetilnim ili umnim sposobnostima odnosno bez iskustva i znanja ili osobe koje nisu upoznate s ovim uputama. Lokalni propisi mogu ograničavati dob rukovatelja.
- Rukovatelj, ili korisnik, smatra se odgovornim za nesreće ili opasnosti koje uključuju treće osobe ili opremu trećih osoba.

#### Priprema

- Uvjerite se da je automatski sustav za perimetralno ograničenje programiran pravilno, prema naznakama.
- Periodično pregledavajte područje u kojem se stroj rabi i uklonite kamenje, štapove, kabele i bilo koji drugi strani predmet koji može ometati rad.
- Periodično vizualno pregledavajte noževe, vijke noževa i reznog sklopa kako biste provjerili da se nisu istrošili ili oštetili. Istrošene ili oštećene noževe i vijke mijenjajte u paru, kako bi se održala izbalansiranost stroja.

### 1.1.1. RAD

#### Opće informacije

- Nemojte raditi strojem ako su štitnici neispravni ili sigurnosne naprave nisu prisutne, na primjer bez zaštita.
- Ruke ili stopala nemojte nikad stavljati blizu rotirajućih dijelova. Držite se uvijek daleko od otvora za izbacivanje.
- Ne dodirujte dijelove stroja u pokretu prije nego što su se oni potpuno zaustavili.
- Za vrijeme rada stroja uvijek nosite čvrste cipele i duge hlače.
- Dok motor radi, nemojte podizati niti prenositi stroj.
- Skinite s jedinice napravu za onesposobljavanje:
  - Prije uklanjanja nekog začepljenja;
  - Prije kontroliranja, čišćenja ili rada na stroju.
- Nemojte ostavljati stroj da radi bez nadzora ako su u blizini prisutne domaće životinje, djeca ili druge osobe.

#### Održavanje i čuvanje

- Dobro zategnite sve matice i vijke kako biste osigurali siguran rad stroja.
- Često kontrolirajte da se robotska kosilica nije istrošila ili propala.
- Iz sigurnosnih razloga istrošene ili oštećene dijelove treba zamijeniti.
- Osigurajte da se noževi zamijene samo prikladnim rezervnim dijelovima.
- Uvjerite se da su baterije napunjene ispravnim punjačem baterija koji preporučuje proizvođač. Nepravilna uporaba

može prouzročiti električni udar, pregrijavanje ili curenje korozivne tekućine iz baterije.

f. U slučaju curenja elektrolita operite vodom/sredstvom za neutralizaciju i obratite se liječniku u slučaju dodira s očima itd.

g. Održavanje stroja treba se obavljati u skladu s uputama proizvođača.

## 1.2. OPIS PROIZVODA

Robotska kosilica (sl. 2.A) projektirana je i izrađena za automatsku košnju trave u vrtovima u bilo koje doba dana i noći. S obzirom na različite karakteristike površine koju treba pokositi, robotsku kosilicu može se programirati tako da radi na više zona ograničenih jednom virtualnom granicom i spojenih virtualnim putovima premještanja.

U fazi rada, robotska kosilica kosi po području koje je ograničeno virtualnom granicom (sl. 2.B). Kad se robotska kosilica nađe u blizini virtualne granice (sl. 2.B) ili naiđe na neku prepreku (sl. 2.C), mijenja smjer prema izabranoj strategiji navigacije. Robotska kosilica automatski i potpuno kosi ograničeni dio travnjaka.

Proizvod radi putem satelitskog signala i zahtijeva postavljanje jedne baze za punjenje (sl. 2.F, 2.G) s integriranom referentnom stanicom za satelitske signale (sl. 3.C), koju se može i odvojeno postaviti. Robotska kosilica i referentna stanica za satelitske signale međusobno komuniciraju putem modula 3G/4G koji imaju SIM karticu. Tehnologija rada robotske kosilice temelji se na podatkovnoj komunikaciji između oblaka STIGA i samog robota. Za rad robota robotske kosilice obvezna je pretplata koja ovisi o količini traženih podataka. Za uporabu proizvoda potreban je, osim toga, i mobilni uređaj (pametni telefon). Bilo koja druga primjena može se pokazati opasnom te prouzročiti štetu osobama i/ili stvarima. Neprikladna uporaba buhvača (na primjer, ali ne i samo): prevoženje osoba, djece ili životinja na stroju; korištenje stroja za vlastiti prijevoz; korištenje stroja za vuču ili guranje tereta; korištenje stroja za košenje vegetacije koja nije travnata.

NAPOMENA: Za rad robota robotske kosilice obvezna je pretplata koja ovisi o količini traženih podataka.

## 1.3. SIMBOLI I OZNAČNE PLOČICE



**POZOR:**  
Pročitajte korisničke upute prije nego što pokrenete rad proizvoda.



**POZOR:**  
Opasnost od odbacivanja predmeta! prema tijelu.



Za vrijeme rada držite se na sigurnosnoj udaljenosti od stroja.



**POZOR:**  
Nemojte uvlačiti ruke i stopala unutar sjedišta noža.

Uklonite napravu za onesposobljavanje prije vršenja zahvata na stroju ili prije njegovog podizanja.



**POZOR:**  
Nemojte uvlačiti ruke i stopala unutar sjedišta noža.



Nemojte se penjati na stroj.



**ZABRANA:**  
Uvjerite se da za vrijeme rada stroja u radnom području nema osoba (povrh svega djece, starijih osoba ili osoba s invaliditetom) i domaćih životinja.

Držite djecu, domaće životinje i osobe na sigurnosnoj udaljenosti kad stroj radi.



**ZABRANA:**  
Stroj nemojte čistiti ni prati visokotlačnim čistilicama.

## 1.4. ZAUSTAVLJANJE I ISKLJUČIVANJE ROBOT-SKE KOSILICE U SIGURNIM UVJETIMA



**OBVEZA:**  
Uvijek isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima prije obavljanja bilo kakve radnje čišćenja, prijevoza/prenošenja, održavanja.

1. Pritisnite gumb "STOP" (sl. 1.A) kako biste robotsku kosilicu zaustavili u sigurnim uvjetima pa otvorite zaštitni poklopac (sl. 1.B).
2. Pritisnite gumb za isključivanje (slika 1.E) i držite ga pritisnutim nekoliko sekundi te pričekajte da se LED žaruljica gumba isključi.
3. Tek nakon što se LED žaruljica isključi (slika 1.E), izvadite sigurnosni ključ (slika 1.D) kako biste robotsku kosilicu isključili u sigurnim uvjetima.
4. Zatvorite zaštitni poklopac (sl. 1.B).
5. Robotska kosilica je zaustavljena ili isključena u sigurnim uvjetima.

## 2. POSTAVLJANJE



**POZOR:**  
Nemojte vršiti preinake ni neovlaštene izmjene, nemojte osujećivati ni uklanjati postavljene sigurnosne naprave.

NAPOMENA: Za daljnja objašnjenja u vezi s postavljanjem proizvoda stupite u kontakt s prodavačem STIGA.

### KOMPONENTE ZA POSTAVLJANJE (sl. 3)

(A) Baza za punjenje, (B) Napajač baze za punjenje, (C) Referentna stanica za satelitske signale, (D) Pričvršni vijci baze za punjenje, (E) Podupirač za odvojeno postavljanje referentne stanice za satelitske signale, (F) Napajač za odvojeno postavljanje referentne stanice za satelitske signale (opcijski), (G) Produžni kabeli od 5 ili 15 m, (H) Mobilni uređaj (nije uključen u isporuku).

## 2.1. PROVJERA ISPUNJAVANJA ZAHTJEVA ZA POSTAVLJANJE

### 2.1.1. PROVJERA VRTA:

- Provjerite stanje vrta kako biste utvrdili virtualne granice, prepreke i zone koje treba izuzeti.
- Nivelirajte teren tako da se u slučaju kiše ne stvaraju lokve.

## 2.1.2. PROVJERE ZA POSTAVLJANJE BAZE ZA PUNJENJE, NAPAJAČA I REFERENTNE STANICE ZA SATELITSKE SIGNALE:



### ELEKTRIČNA OPASNOST:

Potrebno je pripremiti električnu utičnicu u skladu s važećim zakonima iz tog područja u dotičnoj zemlji.



### ELEKTRIČNA OPASNOST:

Dobiveni krug treba biti zaštićen diferencijalnom sklopkom (RCD) čija struja aktiviranja nije veća od 30 mA.



### ELEKTRIČNA OPASNOST:

Nemojte spajati napajač na električnu utičnicu ako su se utikač ili kabel oštetili.

Nemojte spajati niti dodirivati oštećeni kabel prije nego što ste ga odspojili iz napajanja. Oštećeni kabel može dovesti u kontakt s dijelovima pod naponom.

1. Na rubu travnjaka pripremite ravnu zonu za namještanje baze za punjenje. Baza za punjenje treba biti postavljena na mjestu koje je u dometu satelitskog signala, po mogućnosti na području vrta iznad kojeg se nalazi samo nebo.
2. U zoni ispred baze za punjenje mora postojati jedan pojas bez prepreka širok najmanje 2 m i dug najmanje 3 m.
3. U slučaju da iz točke postavljanja baze za punjenje pogled na nebo nije neometan, referentnu stanicu za satelitske signale mora se postaviti u nekoj drugoj zoni

NAPOMENA: Smatra se da je pogled na nebo neometan kad je slobodan pod kutom od najmanje 120 stupnjeva u svim pravcima.



### POZOR:

Kabel za napajanje, napajač, produžni kabel i svaki drugi električni kabel koji ne pripada proizvodu moraju ostati izvan područja košenja kako bi ih se držalo daleko od opasnih dijelova u pokretu i izbjegla oštećenja kabela koja mogu dovesti u dodir s dijelovima pod naponom.

4. Pripremite zonu za postavljanje napajača tako da se on ni u kakvim atmosferskim uvjetima neće naći uronjen u vodu. Poželjno ga je postaviti u zatvorenu prostoriju i zaštićen od atmosferskih utjecaja, u položaju koji neće biti lako dostupan neovlaštenim osobama.

## 2.1.3. PROVJERE ZA UTVRĐIVANJE VIRTUALNIH GRANICA:

1. Provjerite je li maksimalni nagib radnog područja manji ili jednak 45% ili 50% ovisno o modelu (vidi odl. 7 TEHNIČKI PODACI). Pri utvrđivanju virtualnih granica poštuju pravila na sl. 4.



### POZOR:

Robot može kositi površine s maksimalnim nagibom 45% ili 50% ovisno o modelu.

U slučaju nepoštovanja uputa robot bi mogao skliznuti i izaći iz radnog područja



### POZOR:

Zone s nagibom većim od onih dopuštenih nije moguće kositi. Namjestite virtualnu granicu prije nagiba izuzimajući iz košnje tu zonu travnjaka.

2. Provjerite cijelu radnu površinu: procijenite prepreke i zone koje treba izuzeti iz radnog područja, a koje će trebati programirati kao zone koje treba izbjegavati.

## 2.2. KRITERIJI ZA OGRANIČAVANJE RADNIH PODRUČJA I PUTOVA PREMJEŠTANJA

1. Ako su prisutni podna obloga ili putić u razini travnjaka, virtualna granica može se podudarati s rubom podne obloge (sl. 5.A).
2. Ako su prisutni bazen, jezero ili iskop, virtualnu granicu mora se programirati na udaljenosti od najmanje 1 metra. Ako se bazen, jezero ili iskop nalaze na kraju nekog nagiba, virtualnu granicu mora se programirati na udaljenosti od najmanje 1,5 metra (sl. 5.B).
3. U slučaju stabala sa stršćim korijenjem, virtualnu granicu mora se programirati tako da se izbjegne prolazak robotske kosilice po neravnim površinama (sl. 5.C).
4. Virtualnu granicu mora se programirati tako da se robotska kosilica zadržava na udaljenosti od najmanje 30 cm od zona sa šljunkom ili tučanicom (sl. 5.D).
5. U slučaju zona s nagibom, pridržavajte se navedenog u odlomku 2.1.3.
6. U slučaju neprekidnih strukturnih elemenata (zidići, ograde, živice itd.) visine veće od 50 cm, virtualnu granicu mora se programirati na udaljenosti od najmanje 40 cm od njih (sl. 5.E).
7. U svim ostalim slučajevima virtualna granica mora poštovati minimalnu udaljenost od 30 cm između robotske kosilice i prepreke (sl. 5.F).
8. U slučaju ograničavanja prepreka koje su međusobno udaljene manje od 150 cm, ograničite ih kao jednu jedinu prepreku poštujući prethodno navedene udaljenosti (sl. 5.G).



### UPOZORENJE:

Radno područje i općenito zone po kojima robotska kosilica može navigirati moraju biti ograničene neprelaznom ogradom.

### 2.2.1. USKI PROLAZI

1. U slučaju uskih prolaza, udaljenost između dvije virtualne granice mora biti  $Z \geq 2$  m (slika 6.A).
2. U slučaju prolaza u kojem bi udaljenost između virtualnih granica bila  $< 2$  m, dio područja izvan suženja (slika 6.A) robotska kosilica neće moći automatski dostignuti. U tom slučaju moraju se programirati dvije odvojene virtualne zone košenja (slika 6.B) i povezati se virtualnim putem premještanja (slika 6.C). Pogledajte cjeloviti priručnik.

### 2.2.2. PUTOVI PREMJEŠTANJA

Zone vrta između kojih se nalaze područja koja ne treba kositi moraju se spojiti putovima premještanja. Putovi premještanja moraju se pridržavati granice maksimalnog nagiba od 20 %.

1. Među mogućim prolazima utvrdite najpogodniji put premještanja koji će omogućiti održavanje najveće udaljenosti od eventualnih prepreka i ne križa se sa zonama koje obično služe za parkiranje, prolazak vozila ili protok ljudi.

- Put premještanja uključuje zonu manevriranja koja se proteže 1 m desno i 1 m lijevo od registriranog puta (slika 7.A). Potrebno je pridržavati se sljedećih minimalnih udaljenosti između zone manevriranja i različitih dijelova vrta: 30 cm od prepreka koje su ograničene virtualnim perimetrima ili zonama bez košnje (slika 7.B), 30 cm od fiksnih prepreka koje nisu ograničene ili neprekidnih strukturnih elemenata (slika 7.C), 1 m od javnih cesta (slika 7.D), 1 m od bazena (slika 7.E), 1 m od pješačkih staza (slika 7.F), 1 m od provalija ili strmih padina (slika 7.G).
- U slučaju uskih prolaza gdje nije moguće pridržavati se gornjih udaljenosti, prolaz mora biti ograničen neprijelaznim preprekama, ako već nisu postavljene.

NAPOMENA: Registrirani putovi premještanja unutar uskih prolaza mogu imati neodgovarajući prijem satelitskih signala, što utječe na preciznost rada robotske kosilice.

## 2.3. POSTAVLJANJE KOMPONENTI



### ELEKTRIČNA OPASNOST:

Koristite se samo punjačem baterije i napajačem koje dostavlja proizvođač. Neprikladna uporaba može prouzročiti električni udar i/ili pregrijavanje.



### UPOZORENJE:

Opasnost od rezanja ruku.

Nosite zaštitne rukavice kako biste izbjegli opasnosti od rezanja ruku.



### UPOZORENJE:

Opasnost od prašine u očima.

Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli opasnosti od prašine u očima.



### ELEKTRIČNA OPASNOST:

Električno napajanje spojite tek na završetku svih radnji postavljanja. Ako treba, tijekom postavljanja deaktivirajte glavno električno napajanje.

### 2.3.1. POSTAVLJANJE BAZE ZA PUNJENJE

Bazu za punjenje može se postaviti na rub radnog područja ili u zoni koju s njim povezuje put premještanja.

- Provjerite jesu li ispunjeni zahtjevi za postavljanje kao što se navodi u odl. 2.1.2.
- Ako treba, pripremite teren tako da površina baze za punjenje (sl. 8.L) bude u razini travnjaka, teren mora biti savršeno ravan i zbijen kako bi se izbjeglo deformiranje podiča baze za punjenje.
- Pričvrstite bazu za punjenje (sl. 8.L) na teren pričvrtnim vijcima (sl. 8.M).
- Provjerite je li referentna stanica za satelitske signale (sl. 8.A) spojena na bazu za punjenje putem svog konektora.
- Spojite napajač na bazu za punjenje i navijte konektor.
- Spojite utikač napajanja u električnu utičnicu.
- Provjerite je li, kad robotska kosilica nije u bazi za punjenje, kontrolno svjetlo na bazi za punjenje (sl. 8.N) upaljeno (vidjeti odl. 3.3).

### 2.3.2. POSTAVLJANJE REFERENTNE STANICE ZA SATELITSKE SIGNALE

Referentna stanica za satelitske signale (sl. 8.A) zahtijeva neometan pogled na nebo. Ona ima bazu za punjenje i postavljena je ispod zaštitnog poklopcu (sl. 8.C).

U slučaju da se bazu za punjenje (sl. 8.L) ne namjesti u zonu u kojoj je pogled na nebo neometan, treba izvaditi referentnu stanicu za satelitske signale (sl. 8.A) iz baze za punjenje i postaviti je u zonu u kojoj je pogled na nebo neometan. Smatra se daje pogled na nebo neometan kad je slobodan pod kutom od najmanje 120 stupnjeva u svim pravcima.

Pogledajte cjeloviti priručnik za odvojeno postavljanje referentne stanice za satelitske signale.



### UPOZORENJE:

Iz sigurnosnih razloga, referentnu stanicu za satelitske signale ne smije se nikad premjestiti nakon programiranja virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati. Robotska kosilica mogla bi izaći iz programiranog radnog područja. Ako se referentnu stanicu premjesti, treba je ponovno programirati.

### 2.3.3. PUNJENJE ROBOTSKE KOSILICE NAKON POSTAVLJANJA

Prije uporabe proizvoda prvi put, stavite baterije da se pune najmanje 2 sata.

## 2.4. PROGRAMIRANJE VIRTUALNIH GRANICA, PUTOVA PREMJEŠTANJA I ZONA KOJE TREBA IZBJEGAVATI

Programiranje virtualnih granica, putova premještanja i zona koje treba izbjegavati izvodi se putem odgovarajućih vođenih postupaka prisutnih u APLIKACIJI "STIGA.GO". Postupak zahtijeva da se robotsku kosilicu ručno vodi hodajući uz nju, prema općim kriterijima koji se navode u odl. 2.2.



### UPOZORENJE:

Radno područje ili putove kojima se stroj služi za vlastito premještanje mora se postaviti tako da ne obuhvaćaju javne prostore, zone koje obično služe za parkiranje, prolazak vozila ili protok ljudi kako bi se izbjeglo nanošenje štete osobama odnosno stvarima ili nesreće s vozilima.



### UPOZORENJE:

Radi vlastite sigurnosti i da bi se izbjeglo nanošenje štete osobama, životinjama ili stvarima, rukovatelj se mora preventivno upoznati s područjem u kojem će ručno voditi robotsku kosilicu.

Za vrijeme vođenja robota oprezno hodajte kako biste izbjegli padove.



### UPOZORENJE:

Radno područje i općenito zone po kojima robotska kosilica može navigirati moraju biti ograničene neprelaznom ogradom.

Ogradu učinite prikladnom ili nadzirite robotsku kosilicu tijekom rada.

## 3. RAD

### 3.1. RUČNI NAČIN RADA ROBOTSKE KOSILICE

Robotskom kosilicom može se koristiti i bez programiranja radnog vremena. Na taj način robotska kosilica izvodi jedan ciklus rada, vraća se u bazu za punjenje i tu ostaje sve do sljedećeg ručnog pokretanja.

Za uporabu stroja u ovom načinu ipak se mora programirati virtualne granice, putove premještanja i zone koje treba izbjegavati (pogledajte odlomak 2.4).

1. Stavite robotsku kosilicu na bazu za punjenje ili u svakom slučaju unutar perimetra postavljanja.
2. Pritisnite gumb "STOP" (sl. 1.A) kako biste otvorili poklopac (sl. 1.B) i pristupili upravljačkoj konzoli (sl. 1.C).
3. Pritisnite gumb "ON/OFF" (sl. 1.E) u trajanju od 5 sekunde kako biste uključili robotsku kosilicu.
4. Pritišćite gumb "ODABIR NAČINA" (sl. 1.F) sve dok ne bude treptala samo ikona "POJEDINAČNI CIKLUS RADA" (sl. 1.L).
5. Pritisnite gumb "POTVRDI" (sl. 1.G). Ikona (sl. 1.L) stalno svijetli, što potvrđuje radnju.
6. Zatvorite poklopac (sl. 1.B). Robotska kosilica krenut će s radom.

**NAPOMENA:** ovaj način možda neće jamčiti primjereno pokrivanje vrta i u smislu potrebnog vremena, i u smislu ujednačenosti rezultata košnje, posebno ako je vrt nepravilnog oblika. Za postizanje maksimalne učinkovitosti robotske kosilice preporučuje se programiranje radnog vremena.

### 3.2. OPIS UPRAVLJAČKIH ELEMENATA PRISUTNIH NA ROBOTSKOJ KOSILICI

Popis upravljačkih elemenata, indikatora i njihovih funkcija:

- Gumb "STOP" (sl. 1.A): služi za sigurno zaustavljanje robotske kosilice.
- "SIGURNOSNI KLJUČ" (sl. 1.D): služi za sigurno isključivanje robotske kosilice.
- Gumb "ON/OFF" (sl. 1.E): služi za uključivanje i isključivanje robotske kosilice i za resetiranje alarma.
- Gumb "ODABIR NAČINA" (sl. 1.F): služi za odabir načina rada robotske kosilice i za prisilno vraćanje u bazu za punjenje.
- Gumb "POTVRDI" (sl. 1.G): služi za potvrđivanje postavljenog načina rada.
- Svjetlosna ikona "PLANIRANI PROGRAM" (sl. 1.I): služi za prikazivanje postavke planiranog programa.
- Svjetlosna ikona "POJEDINAČNI CIKLUS RADA" (sl. 1.L): služi za prikazivanje postavke pojedinačnog ciklusa rada.
- Svjetlosna ikona "VRAĆANJE U BAZU" (sl. 1.H): služi za prikazivanje postavke prisilnog vraćanja u bazu za punjenje robotske kosilice.
- Gumb "BLUETOOTH" (sl. 1.M): služi jedino servisnom centru za aktivnost dijagnostike.
- Svjetlosna ikona "ALARM" (sl. 1.N): služi za prikazivanje statusa alarma.
- Svjetlosna ikona "BATERIJA" (sl. 1.O): služi za prikazivanje napunjenosti baterije.

**NAPOMENA:** Detaljniji opis prethodno navedenih upravljačkih elemenata pogledajte u cjelovitom priručniku.

## 3.3. RAD BAZE ZA PUNJENJE

Baza za punjenje ima jedno kontrolno svjetlo (sl. 8.N) koje svijetli kako se navodi u nastavku:

- Ugašeno kontrolno svjetlo: baza za punjenje se ne napaja ili je robot u bazi.
- Kontrolno svjetlo stalno svijetli: robotska kosilica nije povezana s bazom za punjenje i signal antene pravilno se odašilje.
- Kontrolno svjetlo trepće: baza za punjenje nije pravilno konfigurirana ili postoji kvar u bazi za punjenje. Pogledajte cjeloviti priručnik.

## 3.4. PUNJENJE BATERIJE

Postupak "PUNJENJE BATERIJE" omogućava ručno punjenje robotske kosilice.

1. Namjestite robotsku kosilicu na bazu za punjenje (sl. 9.R).
2. Kliznite robotsku kosilicu po bazi za punjenje sve dok se konektor za punjenje ne ukopča (sl. 9.S).
3. Pritisnite gumb "STOP" (sl. 9.A) kako biste otvorili poklopac (sl. 9.B) i pristupili upravljačkoj konzoli (sl. 9.C).
4. Uključite robotsku kosilicu tipkom "ON/OFF" (sl. 9.E).
5. Svjetlosna ikona "BATERIJA" (sl. 9.O) trepće plavom bojom: robotska kosilica se puni.
6. Zatvorite poklopac (sl. 9.B).
7. Pustite da se robotska kosilica puni najmanje onoliko vremena koliko se navodi u odl. 2.3.3.

**NAPOMENA:** Prije zimskog skladištenja bateriju treba napuniti kao što se navodi u odl. 4.3.

## 3.5. PODEŠAVANJE VISINE KOŠNJE

Kako biste podesili visinu košnje slijedite vođeni postupak u APLIKACIJU.



### UPOZORENJE:

Za vrijeme podešavanja visine košnje nemojte dirati nož.

**NAPOMENA:** Dužina dijela trave koju robotska kosilica pokosi ne smije premašivati 10 mm.

## 4. ODRŽAVANJE



### UPOZORENJE:

Koristite samo originalne rezervne dijelove.



### UPOZORENJE:

Nemojte vršiti preinake ni neovlaštene izmjene, nemojte osujećivati ni uklanjati postavljene sigurnosne naprave.



### UPOZORENJE:

Opasnost od rezanja ruku. Nosite zaštitne rukavice kako biste izbjegli opasnosti od rezanja ruku.



### UPOZORENJE:

Opasnost od prašine u očima. Nosite zaštitne naočale kako biste izbjegli opasnosti od prašine u očima.

**POZOR:**

Pretjerana uporaba vode može prouzročiti prodiranja koja će oštetiti električne komponente.

**ZABRANA:**

Nemojte se služiti vodenim mlazovima pod tlakom.

**ZABRANA:**

Da se električne i elektroničke komponente ne bi nepopravljivo oštetile, robotsku kosilicu nemojte uranjati, djelomično ni potpuno, u vodu.

**ZABRANA:**

Nemojte prati unutarnje dijelove robotske kosilice da ne biste oštetili električne i elektroničke komponente.

**ZABRANA:**

Nemojte rabiti otapala ili benzin da ne biste oštetili obojene površine i plastične komponente.

**4.1. PROGRAMIRANO ODRŽAVANJE**

Za bolji rad i dulje trajanje osigurajte redovito čišćenje proizvoda i zamjenu istrošenih dijelova.

Zahvate vršite učestalošću koja se navodi u tablici.

UČESTALOST	KOMPONENTA	VRSTA ZAHVATA
Tjedno	Nož	Očistite i kontrolirajte učinkovitost noža. (Vidi odl. 4.2)  Ako se nož savio zbog udarca ili se istrošio, zamijenite ga. (Vidi odl. 4.2)
	Kontakti za punjenje	Očistite i uklonite eventualnu oksidaciju. (Pogledajte cjeloviti priručnik)
Mjesečno	Robotska kosilica	Očistite. (Pogledajte cjeloviti priručnik)
	Baza za punjenje i kabeli za napajanje	Kontrolirajte istrošenost ili propadanje i ako treba, zamijenite ih. (Pogledajte cjeloviti priručnik)
Na završetku sezone košnje ili svakih šest mjeseci ako se robotska kosilica ne rabi	Baterija	Napunite prije skladištenja baterije. (Vidi odl. 4.3)
Godišnje ili na završetku sezone košnje	Robotska kosilica	Izvršite servisiranje po obrascu u ovlaštenom servisnom centru. (Vidi odl. 4.1)

Jednom godišnje treba izvršiti servisno održavanje po obrascu u ovlaštenom servisnom centru kako bi se robotska kosilica održavala u dobrom radnom stanju.

NAPOMENA: neće se priznati jamstvo za eventualne kvarove nastale zbog neizvršenog godišnjeg servisiranja po obrascu.

**4.2. ZAMJENA NOŽEVA**

1. Pritisnite gumb "STOP" (sl. 1.A) za zaustavljanje robotske kosilice i otvorite zaštitni poklopac (sl. 1.B).
2. Izvadite sigurnosni ključ (sl. 1.C).
3. Prevrnite robotsku kosilicu pazeći da ne oštetite plutajući poklopac za pokrivanje.
4. Odvijte pričvrzne vijke (sl. 10.E).
5. Zamijenite noževe (sl. 10.D) i pričvrzne vijke (sl. 10.E).
6. Zategnite pričvrzne vijke (sl. 10.E).

**4.3. ZIMSKO ODRŽAVANJE BATERIJE I SKLADIŠTENJE**

1. Napunite bateriju prema vođenom postupku u APLIKACIJI, kojem možete pristupiti sa stranice "Postavke".
2. Očistite robotsku kosilicu (pogledajte cjeloviti priručnik).
3. Čuvajte robotsku kosilicu na suhom mjestu i zaštićenu od leda, uvjerivši se da je isključena.

NAPOMENA: Detaljnije informacije o postupku zimskog punjenja pogledajte u cjelovitom priručniku.

NAPOMENA: Registriranje punjenja putem postupka u aplikaciji potrebno je u svrhu valjanosti jamstva za bateriju.

**4.4. ZAMJENA BATERIJE**

Zamjena baterije isključiva je kompetencija OSOBLJA TEHNIČKE PODRŠKE STIGA.

Ako bude trebalo zamijeniti bateriju, stupite u kontakt sa servisnim centrom ili svojim prodavačem.

**5. PRIJEVOZ/PRENOŠENJE, SKLADIŠTENJE I ODLAGANJE****5.1. PRIJEVOZ/PRENOŠENJE**

NAPOMENA: Savjetujemo uporabu originalne ambalaže za prijevoz/prenošenje na velike udaljenosti.

1. Pritisnite gumb "STOP" (sl. 11.A) za zaustavljanje robotske kosilice i otvorite zaštitni poklopac (sl. 11.B).
2. Izvadite sigurnosni ključ (sl. 11.C).
3. Očistite robotsku kosilicu (pogledajte cjeloviti priručnik).
4. Podignite robotsku kosilicu za odgovarajuću ručku (sl. 11.D) i prenosite je pazeći da nož držite daleko od tijela.

**5.2. SKLADIŠTENJE**

Robotsku kosilicu morate skladištiti u vodoravnom položaju, na suhom mjestu i zaštićenu od leda, nakon što ste je očistili i izvršili zimsko punjenje baterije (vidjeti poglavje 4). Tijekom dugih razdoblja nekorištenja iskopčajte bazu za punjenje i referentnu stanicu za satelitske signale iz električne mreže.

## 5.3. ODLAGANJE

**UPOZORENJE:**

**Za vađenje baterije iz robotske kosilice obratite se ovlaštenom servisnom centru.**

1. Ambalažu proizvoda odložite na održiv način, u predviđene spremnike za sakupljanje ili u odgovarajućim sabirnim centrima ovlaštenim za sakupljanje.
2. Robotsku kosilicu odložite poštujući zahtjeve iz lokalnih zakonskih odredbi.
3. Obratite se odgovarajućim strukturama za recikliranje i zbrinjavanje budući da je robotska kosilica otpad klasificiran kao otpadna električna i elektronička oprema (OEEO).
4. Stare ili istrošene baterije odložite na održiv način, u spremnike za sakupljanje ili u odgovarajućim sabirnim centrima ovlaštenim za sakupljanje.

## 6. RJEŠAVANJE PROBLEMA

**UPOZORENJE:**

**Zaustavite robotsku kosilicu i uspostavite sigurne uvjete (vidi odl. 1.4).**

U nastavku se navodi popis eventualnih nepravilnosti do kojih bi moglo doći u fazi rada.

NEPOGODNOST	UZROCI	RJESENJA
Neobično vibriranje. Robotska kosilica je bučna.	Rezni disk ili noževi su oštećeni	Zamijenite oštećene komponente (vidi odl. 4.2).
	Nož je blokiran ostacima (vrpce, užad, plastične krhotine itd.)	Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima (vidi odl. 1.4). Deblokirajte nož.
	Robotska kosilica se pokrenula u prisutnosti nepredviđenih prepreka (pale grane, zaboravljeni predmeti itd.)	Isključite robotsku kosilicu u sigurnim uvjetima (vidi odl. 1.4). Uklonite prepreke i ponovno pokrenite robotsku kosilicu.
	Električni motor je u kvaru.	Zamijenite motor, obratite se servisnom centru.
	Trava je previsoka.	Povećajte visinu košnje (vidi odl. 3.5). Preliminarno pokosite područje običnom kosilicom trave.
Robotska kosilica ne namješta se pravilno unutar stanice za punjenje.	Problemi na anteni baze za punjenje.	Ako problem ustraje, stupite u kontakt sa servisnim centrom.
	Upuštanje terena u blizini baze za punjenje.	Ponovno pravilno namjestite bazu za punjenje. (Vidi odl. 2.3.1).
	Baza za punjenje nije pravilno kalibrirana ili su prisutne elektromagnetske smetnje u blizini baze.	Nakon što ste uklonili izvor smetnje, kalibrirajte bazu za punjenje putem aplikacije. Pogledajte cjeloviti priručnik.
Kontrolno svjetlo baze za punjenje ne pali se kad je robot izvan baze za punjenje.	Nedostaje napon napajanja ili postoji kvar u bazi za punjenje.	Provjerite je li napajač pravilno priključen na električnu utičnicu. Provjerite cjelovitost spojnog kabela napajača.
Kontrolno svjetlo baze za punjenje trepće.	Postoji kvar u bazi za punjenje. Pogledajte cjeloviti priručnik.	Deaktivirajte napajanje baze za punjenje i nakon nekoliko minuta ponovno ga aktivirajte. Ako problem ustraje, stupite u kontakt sa servisnim centrom.
	Baza za punjenje nije pravilno konfigurirana.	Konfigurirajte bazu za punjenje putem aplikacije. Pogledajte cjeloviti priručnik.
Na tipkovnici je upaljena ikona Upozorenje	Signalizira stanja Nepravilnost/Kvar.	Pogledajte u aplikaciji za više informacija ili pogledajte cjeloviti priručnik.
Robotska kosilica privremeno se zaustavlja u radnom području	Slab signal GPS	Ako problem ustraje, obratite se servisnom centru

## 7. TEHNIČKI PODACI

SPECIFIKACIJE	TIP: SRSA01 (pogledajte oznaku proizvoda)	TIP: SRBA01 (pogledajte oznaku proizvoda)
Dimenzije (DxVxŠ)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Težina robotske kosilice	Ovisno o modelu: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Ovisno o modelu: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Visina košnje (Min.-Maks.)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Promjer noža	180 [mm]	260 [mm]
Brzina košnje	2850+/-50 [o/min]	2400+/-50 [o/min]
Brzina kretanja	22 [m/min]	Ovisno o modelu: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimalni nagib	45%	50%
Maksimalni nagib duž perimetra	20%	
Tip sustava za košnju	4 zakretna noža za košnju	6 zakretna noža za košnju
Šifra noža	322104105/0	
Razina izmjerene zvučne snage	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Nesigurnost emisija buke, kWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Jamčena razina zvučne snage	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Razina zvuka u uhu rukovatelja	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Klasifikacija IP robotske kosilice	IPX5	
Klasifikacija IP stanice za punjenje	IPX1	
Klasifikacija IP napajача	IP67	
Okolna temperatura za rad robotske kosilice [°C]	0 ÷ 50	
Okolna temperatura za rad stanice za punjenje [°C]	-10 ÷ 50	
Okolna temperatura za rad napajача [°C]	-10 ÷ 50	
Radna sposobnost	Ovisno o modelu (*)	Ovisno o modelu (*)
Napajanje	Ulaz: 100 - 240 V AC, 1,2 A; izlaz: 30 V cc, 2 A	Ovisno o modelu: Ulaz: 100 - 240 V AC, 1,2 A; izlaz: 30 V cc, 2 A; Ulaz: 200 - 240 V AC, 0,8 A; izlaz: 30 V cc, 4 A (*)
Model baterije	Ovisno o modelu: 25,2 V - 2 Ah; 25,2 V - 2,5 Ah; 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 6 Ah (*)	Ovisno o modelu: 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 2x5 Ah; 25,2 V - 2x6 Ah (*)
Vrijeme punjenja	Ovisno o modelu: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Ovisno o modelu: 150 [min]; 180 [min] (*)
Povezivost	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigacijska tehnologija	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Za više pojedinosti o određenom modelu proučite cjeloviti priručnik koji je dostupan na internetu (pogledajte QR kod na prvj stranici ovog priručnika).



Visą instrukcijų vadovą galima rasti:

▷ interneto svetainėje [stiga.com](http://stiga.com)

▷ programėlėje „STIGA.GO“, kurią galima atsisiųsti iš „App Store“ ir „Google Play“

▷ nuskaitant QR KODĄ



PASTABA: šiame vadove pateiktos instrukcijos taikomos visiems autonominiams žolės pjovimo robotų modeliams. Jei nenurodyta, paveikslai atitinka modelį platformą SRSA01.

PASTABA: Šiame vadove pateikiami pagrindiniai nurodymai, daugiausia susiję su sauga. Kad įrenginys būtų tinkamai sumontuotas, reikia atidžiai perskaityti visą naudojimo instrukciją (žr. pirmiau) ir jos laikytis.

## 1. SAUGA

### ĮPAREIGOJIMAS:

Prieš naudodami atidžiai perskaitykite ir saugokite, kad galėtumėte prižiūrėti ateityje.

### 1.1. SAUGIOS DARBO PRAKTIKOS

#### Mokymas

- Atidžiai perskaitykite instrukcijas, išmanykite valdiklius ir tinkamą įrenginio naudojimą.
- Niekada įrenginio naudoti neleiskite vaikams, asmenims, turintiems fizinę, jutiminę arba psichinę negalią arba neturintiems patirties ir žinių ir asmenims, kurie nesusipažino su šiomis instrukcijomis. Vietiniai reglamentai gali riboti operatoriaus amžių.
- Operatorius arba naudotojas turi būti laikomas atsakingu už nelaimingus atsitikimus arba pavojus, susijusius su trečiais asmenimis arba trečiųjų asmenų įrenginiais.

#### Paruošimas

- Įsitikinkite, kad automatinė perimetrinio aptvėrimo sistema yra užprogramuota tinkamai, kaip pateikta nurodymuose.
- Periodiškai tikrinkite zoną, kurioje įrenginys naudojamas ir pašalinkite akmenis, pagalius, laidus ir bet kokią kitą veikimui trukdyti galintį pašalinį objektą.
- Periodiškai vizualiai patikrinkite peiliukus, peiliukų varžtus ir pjovimo mazgą, kad patikrintumėte, ar nėra susidėvėję

- arba pažeisti. Pakeiskite susidėvėjusius arba pažeistus peilius ir varžtus poromis, kad išlaikytumėte įrenginio pusiausvyrą.
- Perspėjamieji ženklai turi būti išdėstyti aplink įrenginio darbo zoną, jei jis naudojamas viešose arba visuomenei atvirose zonose. Ženkluose turi būti pateiktas toks tekstas: „Dėmesio! Automatinė žoliapjovė! Laikykitės atstumo nuo įrenginio! Prižiūrėkite vaikus!“.

### 1.1.1. VEIKIMAS

#### Bendra informacija

- Niekada nenaudokite įrenginio, kai apsaugai sugedę arba apsauginių prietaisų, pavyzdžiui, apsaugų nėra.
- Nekiškite rankų arba pėdų netoli besisukančių detalių arba po jomis. Visada laikykitės atokiau nuo išmetimo angos.
- Nelieskite judančių įrenginio dalių tol, kol jos visiškai sustos.
- Įrenginiui veikiant visada mūvėkite tvirtus batus ir ilgas kelnes.
- Įrenginio nekelkite arba negabenkite, kai veikia variklis.
- Išimkite įrenginio išjungimo įtaisą:
  - prieš pašalindami kamšatį;
  - prieš tikrindami įrenginį, jį valydami ar su juo dirbdami.
- Nepalikite veikiančio įrenginio be priežiūros, kai šalia yra naminių gyvūnų, vaikų arba kitų asmenų.

#### Priežiūra ir saugojimas

- Kad įrenginys saugiai veiktų, gerai priveržkite varžtes, sraigtus ir varžtus.
- Dažnai tikrinkite, ar žolės pjovimo robotas nesusidėvėjo arba jo būklė nepablogėjo.
- Saugumui užtikrinti, reikia pakeisti susidėvėjusius arba pažeistus dalis.
- Įsitikinkite, kad peiliukai keičiami tik tinkamomis atsarginėmis dalimis.
- Įsitikinkite, kad akumulatoriai įkraunami naudojant tinkamą akumuliatorių

įkroviklių, rekomenduojamą gamintojo. Netinkamas naudojimas gali sukelti elektros smūgius, perkaitimą arba korozinio skysčio išsiliejimą iš akumuliatoriaus.

- f. Jei yra elektrolito nuotėkių, nuplaukite vandeniu / neutralizuojančia priemone ir kreipkitės į gydytoją, jei pateko į akis ir t. t.
- g. Įrenginio priežiūros darbai turi būti atliekami vadovaujantis gamintojo instrukcijomis.

### 1.2. GAMINIO APRAŠYMAS

Žolės pjovimo robotas ( 2.A pav.) yra suprojektuotas ir pagamintas automatiniam sodų žolės pjovimui bet kokiomis dienomis ir nakties valandomis.

Pagal skirtingų pjaunamų paviršių charakteristikas, žolės pjovimo robotas gali būti užprogramuotas darbui daugiau nei vienoje virtualia riba aptvertoje zonoje, sujungtoje virtualaus perėjimo maršrutais.

Darbo metu žolės pjovimo robotas atlieka virtualia riba apribotos zonos pjovimą ( 2.B pav.). Kai žolės pjovimo robotas yra šalia virtualios ribos ( 2.B pav.) arba aptinka kliūtį ( 2.C pav.), jis pakeičia trajektoriją pagal pasirinktą naršymo strategiją. Žolės pjovimo robotas atlieka automatinį pjovimą ir užbaigia apribotos vejos pjovimą.

Gaminys veikia pasitelkiant palydovo signalą ir reikia sumontuoti įkrovimo bazę ( 2.F, 2.G pav.) su integruota palydovine nuorodine stotimi ( 3.C pav.), kuri taip pat gali būti sumontuota atskirai. Žolės pjovimo robotas ir palydovinė nuorodinė stotis tarpusavyje palaiko ryšį 3G/4G moduliais su SIM kortele. Žolės pjovimo roboto veikimo technologija veikia pasitelkiant duomenų ryšį tarp „Cloud STIGA“ ir roboto. Kad žolės pjovimo robotas veiktų, privaloma įsigyti prenumeratą ir ji priklauso nuo reikalingų duomenų kiekio. Norint naudoti gaminį, taip pat reikalingas mobilusis įrenginys (išmanusis telefonas).

Bet koks kitoks naudojimas gali būti pavojingas ir sudaryti nuostolius asmenims ir/arba daiktams. Netinkamu naudojimui laikomi šie atvejai (tai pavyzdys, bet sąrašas nėra baigtinis): žmonių, vaikų arba gyvūnų gabenimas įrenginiu; važiavimas įrenginiu; įrenginio naudojimas kroviniams traukti arba stumti; įrenginio naudojimas ne žolės tipo augalams pjauti.

PASTABA: Kad žolės pjovimo robotas veiktų, privaloma įsigyti prenumeratą ir ji priklauso nuo reikalingų duomenų kiekio.

### 1.3. SIMBOLIAI IR PLOKŠTELĖS



**DĖMESIO:**  
Prieš paleisdami gaminį veikti, perskaitykite naudotojo instrukcijas.

**DĖMESIO:**  
Objektų iškritimo ir atsitrekinimo į kūną pavojus.  
Laikykitės saugaus atstumo nuo įrenginio jam veikiant.



**DĖMESIO:**  
Nekiškite rankų ar pėdų į pjovimo įtaiso erdmės vidų.  
Išimkite išjungimo įtaisą prieš atlikdami darbus įrenginyje arba prieš jį keldami.



**DĖMESIO:**  
Nekiškite rankų ar pėdų į pjovimo įtaiso erdmės vidų.  
Nelipkite į įrenginį.



**DRAUDIMAS:**  
Įsitikinkite, kad įrenginiui veikiant darbo zonoje nėra asmenų (ypač vaikų, vyresniųjų arba neįgalių asmenų) ir naminių gyvūnų. Kai įrenginys veikia, vaikus, naminius gyvūnus ir kitus asmenis laikykite saugiu atstumu.



**DRAUDIMAS:**  
Įrenginiai valyti arba plauti nenaudokite aukšto slėgio valytuvų.

### 1.4. ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTO SUSTABDYMAS IR IŠJUNGIMAS SAUGIOMIS SĄLYGOMIS



**ĮPAREIGOJIMAS:**  
Prieš bet kokius valymo, gabenimo ir priežiūros darbus, visada išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis.

1. Paspauskite mygtuką „STOP“ ( 1.A pav.), kad sustabdytumėte žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis ir atidarykite apsauginį dangtį ( 1.B pav.).
2. Spauskite išjungimo mygtuką ( 1.E pav.) kelias sekundes ir palaukite, kol užges to paties mygtuko šviesos diodas.
3. Tik užgesus šviesos diodui ( 1.E pav.), ištraukite apsauginį raktą ( 1.D pav.), kad išjungtumėte žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis.
4. Uždarykite apsauginį dangtį ( 1.B pav.).
5. Žolės pjovimo robotas sustabdomas arba išjungiamas saugiomis sąlygomis.

## 2. INSTALIAVIMAS



**DĖMESIO:**  
Nekeiskite, neperdirbkite, neapeikite ir nepašalinkite sumontuotų saugos įtaisų.

PASTABA: Dėl išsamesnių paaiškinimų apie gaminio montavimą kreipkitės į „STIGA“ pardavimo atstovą.

### MONTAVIMO KOMPONENTAI ( 3 pav.)

(A) Įkrovimo bazė, (B) Įkrovimo bazės maitinimo blokas, (C) Palydovinė nuorodinė stotis, (D) Įkrovimo bazės tvirtinimo varžtai, (E) Laikiklis atskiram palydovinės nuorodinės stoties montavimui, (F) Maitinimo blokas atskiram palydovinės nuorodinės stoties montavimui (pasirenkama), (G) nuo 5 m iki 15 m ilgutuvo laidai, (H) Mobilusis įrenginys (nepriedetas).

### 2.1. MONTAVIMO REIKALAVIMŲ PATIKRA

#### 2.1.1. SODO PATIKRA:

- Patikrinkite sodo būklę, kad nustatytumėte virtualias ribas, kliūtis ir vengtinas zonas.
- Išlyginkite žemę taip, kad po lietaus nesusidarytų purvo balos.

## 2.1.2. PATIKROS MONTUOJANT ĮKROVIMO BAZĘ, MAITINIMO BLOKĄ IR PALLYDOVINĘ NUORODINĘ STOTĮ:



### ELEKTROS PAVOJUS:

Reikia turėti elektros lizdą, atitinkantį šalyje taikomus susijusius įstatymus.



### ELEKTROS PAVOJUS:

Tiekiami grandinė turi būti apsaugota skirtumine rele (RCD), kurios suaktyvinimo srovė ne didesnė nei 30 mA.



### ELEKTROS PAVOJUS:

Nejunkite maitinimo bloko prie elektros lizdo, jei kištukas arba laidas yra pažeisti.

Nejunkite ir nelieskite pažeisto laido pirmiausia jo neišjungę iš elektros tinklo.

Jei laidas bus pažeistas, galima prisiliesti prie dalių, kuriomis teka įtampa.

1. Vejos krašte paruoškite plokščią zoną įkrovimo bazei pastatyti. Įkrovimo bazė turi būti įrengta tokioje vietoje, kurią gali pasiekti palydovo signalas, geriausia tokioje sodo vietoje, kur pilnai matomas dangus.
2. Priešais įkrovimo bazę esančioje zonoje turi būti mažiausiai 2 m pločio ir mažiausiai 3 m ilgio paviršius be jokių kliūčių.
3. Tuomet, jei iš įkrovimo bazės montavimo vietos nėra visiškai gerai matomas dangus, palydovinę nuorodinę stotį reikia sumontuoti kitoje vietoje

PASTABA: Dangus laikomas visiškai matomu tuomet, kai jis laisvas mažiausiai 120 laipsnių kampu visomis kryptimis.



### DĖMESIO:

Maitinimo laidas, maitinimo blokas, ilgintuvais ir bet kuris kitas gaminiui nepriklausantis elektros laidas turi likti pjovimo zonos išorėje, kad būtų toliau nuo pavojingų judančių dalių ir būti išvengta žalos laidams, galintiems susiliesti su dalimis, kuriomis teka įtampa.

4. Paruoškite maitinimo bloko montavimo zoną taip, kad jokios atmosferos sąlygos nepermerktų jo vandeniu. Geriausia montuoti uždareme skyriuje, apsaugotame nuo blogų oro sąlygų, kurio vieta nebūtų lengvai pasiekama pašaliniais asmenimis.

## 2.1.3. VIRTUALIŲ RIBŲ NUSTATYMO PATIKROS:

1. Patikrinkite, ar didžiausias darbo zonos šlaitas nėra mažesnis arba lygus 45 % arba 50 %, atsižvelgiant į modelį (žr. 7 skirsn. TECHNINIAI DUOMENYS). Norėdami nustatyti virtualias ribas, laikykitės taisyklių, pateiktų 4 pav.



### DĖMESIO:

Robotas gali pjauti paviršius, kurių maksimalus šlaitas 45 % arba 50 %, atsižvelgiant į modelį. Jei nebus laikomasi instrukcijų, robotas gali paslysti ir išvažiuoti iš darbo zonos



### DĖMESIO:

Zonos su didesniais nuolydžiais, nei yra leistina, negali būti pjaunamos. Įrenkite virtualią ribą prieš šlaitą pjovimui neįtraukdami tos zonos pievos.

2. Patikrinkite visą darbo paviršių: įvertinkite kliūtis ir zonas, kurių nereikia įtraukti į darbo zoną, kurios turi būti užprogramuotos kaip vengtinios zonos.

## 2.2. DARBO ZONŲ APTVĖRIMO IR PERĖJIMO MARŠRUTŲ KRITERIJAI

1. Jei tame pačiame vejos lygyje yra grindinys arba takelis, virtuali riba gali sutapti su grindinio riba ( 5.A pav.).
2. Jei yra baseinas, tvenkinys ar griovys, virtuali riba turi būti užprogramuota mažiausiai 1 metro atstumu. Jei baseinas, tvenkinys ar griovys yra šlaito apačioje, virtuali riba turi būti užprogramuota mažiausiai 1,5 metro atstumu ( 5.B pav.).
3. Jei yra medžių su išsikišusiomis šaknimis, virtuali riba turi būti užprogramuota taip, kad būtų išvengta žolės pjovimo roboto judėjimo ant nevientisų paviršių ( 5.C pav.).
4. Virtuali riba turi būti užprogramuota taip, kad žolės pjovimo robotas išlaikytų mažiausiai 30 cm atstumą nuo žvyruotų ar akmenuotų zonų ( 5.D pav.).
5. Jei yra zonų su šlaitu, laikykitės nurodymų, pateiktų 2.1.3. skirsn.
6. Jei yra ištisinių konstrukcinių elementų (sienų, užtvartų, gyvatvorių ir t. t.), kurių aukštis didesnis nei 50 cm, virtuali tvora turi būti užprogramuota mažiausiai 40 cm atstumu nuo jų ( 5.E pav.).
7. Visais kitais atvejais, virtuali riba privalo atitikti mažiausiai 30 cm atstumą tarp žolės pjovimo roboto ir kliūtis ( 5.F pav.).
8. Tuomet, jei kliūtys viena nuo kitos yra mažiau nei 150 cm atstumu, aptverkite jas kaip vieną kliūtį, išlaikydami pirmiau nurodytą atstumą ( 5.G pav.).



### ĮSPĖJIMAS:

Darbo zona ir paprastai zonos, kuriose žolės pjovimo robotas gali naršyti, turi būti aptvertos nepereinamu užtvartu.

## 2.2.1. SIAURI PRAĖJIMAI

1. Jei yra siaurų praėjimų, atstumas tarp dviejų skirtingų virtualių ribų turi būti  $Z \geq 2$  m ( 6.A pav.).
2. Jei praėjimo atstumas tarp virtualių ribų būtų  $< 2$  m, už siauros vietos esanti teritorijos dalis ( 6.A pav.) negali būti automatiškai pasiekama žolės pjovimo roboto. Šiuo atveju, reikia užprogramuoti dvi atskiras virtualias pjovimo zonas ( 6.B pav.) ir sujungti jas virtualiu praėjimo keliu ( 6.C pav.). Žr. išsamų vadovą.

## 2.2.2. PERĖJIMO MARŠRUTAI

Sodo zonos, tarp kurių yra nepjaunamų zonų, turi būti sujungtos perėjimo maršrutais. Praėjimo maršrutai turi atitikti didžiausią 20 % nuolydžio ribą.

1. Iš galimų praėjimų nustatykite lengviausią perėjimo maršrutą, su kuriuo būtų galima išlaikyti didesnį atstumą nuo bet kokių kliūčių ir jis nesikirstų su zonomis, paprastai skirtomis statyti, važinėti automobiliams arba ten, kur vaikšto daug žmonių.
2. Praėjimo kelias apima manevravimo zoną, esančią 1 m į dešinę ir 1 m į kairę nuo užregistruoto kelio ( 7.A pav.).

Būtina laikytis toliau nurodytų mažiausių atstumų tarp manevravimo vietos ir įvairių sodo elementų: 30 cm atstumu nuo kliūčių, apribotų virtualiais perimetrais arba nepjovimo zonomis ( 7.B pav.), 30 cm atstumu nuo fiksuotų neapribotų kliūčių arba ištiesinių konstrukcinių elementų ( 7.C pav.), 1 m atstumu nuo viešųjų kelių ( 7.D pav.), 1 m atstumu nuo baseinų ( 7.E pav.), 1 m atstumu nuo pėsčiųjų takų ( 7.F pav.), 1 m atstumu nuo uolų ar stačių šlaitų ( 7.G pav.).

3. Jei yra siaurų praėjimų, kuriuose negalima laikytis pirmiau nurodytų atstumų, praėjimas turi būti atitvertas nepervajuojamais barjeriais, jei jų dar nėra.

PASTABA: Perėjimo maršrutai, užfiksuoti siauruose praėjimuose, gali būti netinkamai priimami palydovinio signalo, o tai gali turėti įtakos žolės pjovimo roboto veikimo tikslumui.

## 2.3. KOMPONENTŲ MONTAVIMAS



### ELEKTROS PAVOJUS:

Naudokite tik gamintojo tiekiamą akumuliatoriaus įkroviklį ir maitinimo bloką. Naudojant netinkamai, gali nutrenkti elektrą ir (arba) gali perkaisti.



### ĮSPĖJIMAS:

Rankų įsipjovimo pavojus.

Dėvėkite apsaugines pirštines, kad išvengtumėte pavojaus įsipjauti rankas.



### ĮSPĖJIMAS:

Dulkių patekimo į akis pavojus.

Dėvėkite apsauginius akinius, kad išvengtumėte dulkių patekimo į akis pavojaus.



### ELEKTROS PAVOJUS:

Prijunkite elektros tiekimą tik baigę visus montavimo darbus. Jei reikia, montavimo metu išjunkite pagrindinį elektros tiekimą.

### 2.3.1. ĮKROVIMO BAZĖS MONTAVIMAS

Įkrovimo bazė gali būti sumontuota darbo zonoje arba prie jos perėjimo maršrutu prijungtoje zonoje.

1. Patikrinkite montavimo reikalavimus, kaip nurodyta 2.1.2. skirsn.
2. Jei reikia paruošti žemę taip, kad įkrovimo bazės paviršius ( 8.L pav.) būtų viename lygyje su pieva, žemė turi būti visiškai lygi ir kompaktiška taip, kad įkrovimo bazės platforma nesideformuotų.
3. Pritvirtinkite įkrovimo bazę ( 8.L pav.) prie grindų tvirtinimo varžtais ( 8.M pav.).
4. Patikrinkite, ar palydovinė nuorodinė stotis ( 8.A pav.) yra prijungta prie įkrovimo bazės jos jungtimi.
5. Prijunkite maitinimo bloką prie įkrovimo bazės ir prisukite jungtį.
6. Prijunkite maitinimo kištuką prie elektros lizdo.
7. Patikrinkite, ar tuomet, kai žolės pjovimo robotas nėra įkrovimo bazėje, lempuotė įkrovimo bazėje ( 8.N pav.) dega (žr. 3.3 skirsn.)

### 2.3.2. PALYDOVINĖS NUORODINĖS STOTIES MONTAVIMAS

Palydovinė nuorodinė stotis ( 8.A pav.) privalo būti po visiškai matomu dangumi. Ji tiekiami su įkrovimo baze ir yra sumontuota po apsauginiu dangčiu ( 8.C pav.).

Tuomet, jei įkrovimo bazė ( 8.L pav.) nėra pastatyta toje zonoje, kur yra visiškai matomas dangus, reikia išimti palydovinę nuorodinę stotį ( 8.A pav.) iš įkrovimo bazės ir sumontuoti ją tokioje zonoje, kur visiškai matytųsi dangus. Dangus laikomas visiškai matomu tuomet, kai jis laisvas mažiausiai 120 laipsnių kampų visomis kryptimis.

Išsamiam vadove žiūrėkite, kaip atskirai sumontuoti palydovinę nuorodinę stotį.



### ĮSPĖJIMAS:

Saugumui užtikrinti, palydovinės nuorodinės stoties niekada negalima pajudinti užprogramavus virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas. Žolės pjovimo robotas gali išeiti už užprogramuotos darbo zonos. Jei nuorodinė stotis bus patraukta, reikės perprogramuoti iš naujo.

### 2.3.3. ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTO ĮKROVIMAS SUMONTAVIMAS

Prieš naudodami gaminį pirmą kartą, įkraukite akumuliatorių mažiausiai 2 valandas.

## 2.4. VIRTUALIŲ RIBŲ, PERĖJIMO MARŠRUTŲ IR VENGTINŲ ZONŲ PROGRAMAVIMAS

Virtualių ribų, perėjimo maršrutų ir vengtinų zonų programavimas atliekamas naudojant atitinkamas procedūras su vedliu, pateiktas PROGRAMĖLĖJE „STIGA.GO“. Procedūros metu prašoma žolės judėjimo robotą nukreipti rankiniu būdu, einant šalia jo pagal bendruosius kriterijus, pateiktus 2.2 pav.



### ĮSPĖJIMAS:

Darbo zona arba įrenginio perėjimui naudoti maršrutai turi būti nustatyti taip, kad neapimtų viešų erdvių, paprastai mašinoms statyti ar važinėti skirtų zonų arba ten, kur dažnai vaikšto žmonės, kad būtų išvengta žalos asmenims, daiktams arba transporto priemonių avarijų.



### ĮSPĖJIMAS:

Savo saugumui užtikrinti ir norėdamas apsaugoti asmenis, gyvūnus arba daiktus nuo žalos, operatorius privalo iš anksto išmanyti zoną, kurioje žolės pjovimo robotas nukreipiamas rankiniu būdu.

Nukreipdami robotą eikite atsargiai, kad nenukristumėte.



### ĮSPĖJIMAS:

Darbo zona ir paprastai zonos, kuriose žolės pjovimo robotas gali naršyti, turi būti aptvertos nepereinamu užtvartu.

Pritaikykite užtvartus arba stebėkite žolės pjovimo robotą jam veikiant.

## 3. VEIKIMAS

### 3.1. ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTO RANKINIS VEIKIMAS

Žolės pjovimo robotas gali būti naudojamas neatlikus darbo laiko programavimo. Šiame režime žolės pjovimo robotas atlieka darbo ciklą, grįžta į įkrovimo bazę ir lieka iki sekančio rankinio paleidimo.

Norint naudoti įrenginį šiuo būdu, bet kokiu atveju, reikia užprogramuoti virtualias ribas, perėjimo maršrutus ir vengtinas zonas (žr. 2.4 pav.)

1. Palikite žolės pjovimo robotą įkrovimo bazėje arba montavimo perimetro viduje.
2. Paspauskite mygtuką „STOP“ ( 1.A pav.), kad atidarytumėte dangtį ( 1.B pav.) ir pasiektumėte valdymo pultą ( 1.C pav.).
3. Paspauskite mygtuką „ON/OFF“ ( 1.E pav.) 5 sekundes, kad įjungtumėte žolės pjovimo robotą.
4. Spauskite mygtuką „REŽIMO PASIRINKIMAS“ ( 1.F pav.), kol pradės mirksėti viena piktograma „VIENAS DARBO CIKLAS“ ( 1.L pav.).
5. Paspauskite mygtuką „PATVIRTINTI“ ( 1.G pav.). Piktograma ( 1.L pav.) pradeda degti nuolat, kad patvirtintų veiksmą.
6. Uždarykite dangtį ( 1.B pav.). Žolės pjovimo robotas pradės dirbti.

PASTABA. Šis režimas gali negarantuoti tinkamos sodo aprėpties tiek pagal reikalingą laiką, tiek pjovimo rezultato vienodumą, ypač tada, jei sodo forma nevienoda. Kad būtų pasiektas maksimalus žolės pjovimo roboto efektyvumas, rekomenduojama vadovautis darbo laiko programavimu.

### 3.2. ŽOLĖS PJOVIMO ROBOTE ESANČIŲ KOMANDŲ APRAŠYMAS

Komandų, indikatorių ir jų funkcijos sąrašas:

- Mygtukas „STOP“ ( 1.A pav.): skirtas saugiai sustabdyti žolės pjovimo robotą.
- „APSAUGINIS RAKTAS“ ( 1.D pav.): skirtas saugiai išjungti žolės pjovimo robotą.
- Mygtukas „ON/OFF“ ( 1.E pav.): skirtas įjungti ir išjungti žolės pjovimo robotą bei atstatyti pavojaus signalus.
- Mygtukas „REŽIMO PASIRINKIMAS“ ( 1.F pav.): skirtas pasirinkti žolės pjovimo roboto darbo režimą ir įjungti grįžimą į įkrovimo bazę.
- Mygtukas „PATVIRTINTI“ ( 1.G pav.): skirtas patvirtinti nustatytą darbo režimą.
- Šviečiantis piktograma „SUPLANUOTA PROGRAMA“ ( 1.I pav.): skirta peržiūrėti suplanuotos programos nustatymą.
- Šviečiantis piktograma „VIENAS DARBO CIKLAS“ ( 1.L pav.): skirta peržiūrėti vieno darbo ciklo nustatymą.
- Šviečiantis piktograma „GRĮŽIMAS Į BAZĘ“ ( 1.H pav.): skirta peržiūrėti priverstinio grįžimo į žolės pjovimo roboto įkrovimo bazę nustatymą.
- Mygtukas „BLUETOOTH“ ( 1.M pav.): naudoja tik aptarnavimo centras diagnostikos veiksams.
- Šviečiantis piktograma „PAVOJAUS SIGNALAS“ ( 1.N pav.): skirta peržiūrėti pavojaus signalo būsenas.
- Šviečiantis piktograma „AKUMULIATORIUS“ ( 1.O pav.): skirta peržiūrėti akumulatoriaus įkrovimą.

PASTABA: Išsamesnį pirmiau išvardytų valdiklių aprašymą žiūrėkite išsamiaje vadove.

### 3.3. ĮKROVIMO BAZĖS VEIKIMAS

Įkrovimo bazė turi šviečiančią lemputę ( 8.N pav.), kuri užsidega kaip nurodyta toliau:

- Lemputė išjungta: įkrovimo bazei netiekiamas maitinimas arba robotas yra bazėje.
- Lemputė dega nuolat: žolės pjovimo robotas nėra prijungtas prie įkrovimo bazės ir antenos signalas yra tinkamai perduodamas.
- Lemputė mirksi: įkrovimo bazė nėra tinkamai konfigūruota arba įkrovimo bazėje yra gedimas. Žr. išsamų vadovą.

### 3.4. AKUMULIATORIAUS ĮKROVIMAS

Su procedūra „AKUMULIATORIAUS ĮKROVIMAS“ galima įkrauti žolės pjovimo robotą rankiniu būdu.

1. Padėkite žolės pjovimo robotą ant įkrovimo bazės ( 9.F pav.).
2. Stumkite žolės pjovimo robotą ant įkrovimo bazės tol, kol įkrovimo jungtis užsifiksuos ( 9.S pav.).
3. Paspauskite mygtuką „STOP“ ( 9.A pav.), kad atidarytumėte dangtį ( 9.B pav.) ir pasiektumėte valdymo pultą ( 9.C pav.).
4. Įjunkite žolės pjovimo robotą mygtuku „ON/OFF“ ( 9.E pav.).
5. Šviečiantis piktograma „AKUMULIATORIUS“ ( 9.O pav.) mirksi mėlyna spalva, žolės pjovimo robotas įkraunamas.
6. Uždarykite dangtį ( 9.B pav.).
7. Palikite žolės pjovimo robotą įkrauti bent laiką, nurodytą 2.3.3. skirsn.

PASTABA: Akumuliatorių įkrauti prieš sandėliuojant žiemą reikia taip, kaip nurodyta 4.3 pav.

### 3.5. PJOVIMO AUKŠČIO REGULIAVIMAS

Norėdami sureguliuoti pjovimo aukštį, vadovaukitės PROGRAMĖLĖJE pateikta procedūra su vedliu.



**ĮSPĖJIMAS:**  
nelieskite pjovimo įrenginio tuomet, kai reguliuojamas pjovimo aukštis.

PASTABA: Žolės pjovimo roboto nupjautos žolės dalies ilgis neturi viršyti 10 mm.

## 4. TECHNINĖ PRIEŽIŪRA



**ĮSPĖJIMAS:**  
Naudokite tik originalias atsargines detales.



**ĮSPĖJIMAS:**  
Nekeiskite, neperdirbkite, neapeikite ir nepašalinkite sumontuotų saugos įtaisų.



**ĮSPĖJIMAS:**  
Rankų įsipjovimo pavojus.  
Dėvėkite apsaugines pirštines, kad išvengtumėte pavojaus įsipjauti rankas.



**ĮSPĖJIMAS:**  
Dulkių patekimo į akis pavojus.  
Dėvėkite apsauginius akinius, kad išvengtumėte dulkių patekimo į akis pavojaus.



**DĖMESIO:**

Jei bus naudojama per daug vandens, jis gali prasiskverbti ir sugadinti elektrinius komponentus.



**DRAUDIMAS:**

Nenaudokite suslėgto vandens srovių.



**DRAUDIMAS:**

Kad nepataisomai nesugadintumėte elektrinių ir elektroninių komponentų, nemerkite dalies arba viso žolės pjovimo roboto į vandenį.



**DRAUDIMAS:**

Neplaukite vidinių roboto dalių, kad nesugadintumėte elektroninių ir elektrinių komponentų.



**DRAUDIMAS:**

Nenaudokite tirpiklių arba benzino, kad nesugadintumėte dažytų paviršių ir plastikinių komponentų.

**4.1. PLANINĖ PRIEŽIŪRA**

Kad geriau veiktų ir tarnautų ilgiau, būtinai gaminį reguliariai valykite ir pakeiskite susidėvėjusias dalis.

Atlikite veiksmus lentelėje nurodytu dažnumu.

DAŽNIS	KOMPONENTAS	VEIKSMO TIPAS
Kas savaitę	Peilis	Nuvalykite ir patikrinkite peilio efektyvumą. (Žr. 4.2 pav.)  Jeigu peilis yra sulenktas dėl susitrenkimo arba jei yra susidėvėjęs, jį pakeiskite. (Žr. 4.2 pav.)
	Įkrovimo kontaktai	Nuvalykite ir pašalinkite galimas oksidacijas. (Žr. išsamų vadovą)
Kas mėnesį	Žolės pjovimo robotas	Išvalykite. (Žr. išsamų vadovą)
	Įkrovimo bazė ir maitinimo laidai	Patikrinkite susidėvėjimą ir būklės pablogėjimą, jei reikia, pakeiskite. (Žr. išsamų vadovą)
Pasibaigus pjovimo sezonui arba kas pusmetį, jei žolės pjovimo robotas nenaudojamas	Akumulatorius	Įkraukite akumuliatorių prieš sandėliuodami. (Žr. 4.3 pav.)
Kas metus arba pasibaigus pjovimo sezonui	Žolės pjovimo robotas	Techinį aptarnavimą atlikite įgaliotame aptarnavimo centre. (Žr. 4.1 pav.)

Reikia kas metus atlikti techninę priežiūrą įgaliotame aptarnavimo centre, kad žolės pjovimo robotas išliktų geros veikimo būklės.

PASTABA: bet kokiems gedimams todėl, kad nebuvo atlikta metinė techninė patikra, nebus taikoma garantija.

**4.2. PJOVIMO PEILIŲ KEITIMAS**

1. Paspauskite mygtuką „STOP“ ( 1.A pav.), kad sustabdytumėte žolės pjovimo robotą ir atidarykite apsauginį dangtį ( 1.B pav.).
2. Ištraukite apsauginį raktą ( 1.C pav.).
3. Apverskite žolės pjovimo robotą stengdamiesi nepažeisti dengiančiosios plokštės slankiojo dangčio.
4. Atveržkite tvirtinimo varžtus ( 10.E pav.).
5. Pakeiskite pjovimo peiliukus ( 10.D pav.) ir tvirtinimo varžtus ( 10.E pav.).
6. Priveržkite tvirtinimo varžtus ( 10.E pav.).

**4.3. AKUMULIATORIAUS PRIEŽIŪRA ŽIEMĄ IR SANDĖLIAVIMAS**

1. Įkraukite akumuliatorių vadovaudamiesi PROGRAMĖLĖJE, kuri pasiekiama puslapyje „Nustatymai“, pateiktomis gairėmis.
2. Nuvalykite žolės pjovimo robotą (žr. išsamų vadovą).
3. Laikykite žolės pjovimo robotą sausoje ir nuo šalčio apsaugotoje vietoje, įsitikindami, kad yra išjungtas.

PASTABA: Išsamesnę informaciją apie įkrovimo žiemai procedūrą žiūrėkite išsamiaame vadove.

PASTABA: Įkrovimo registracija su programėlėje pateikta procedūra reikalinga tam, kad galiotų akumuliatoriaus garantija.

**4.4. AKUMULIATORIAUS PAKEITIMAS**

Už akumuliatoriaus pakeitimą yra išskirtinai atsakingas tik „STIGA“ TECHNINIO APTARNAVIMO PERSONALAS. Jei prireiktų pakeisti akumuliatorių, kreipkitės į aptarnavimo centrą arba į savo pardavimo atstovą.

**5. GABENIMAS, SANDĖLIAVIMAS IR ŠALINIMAS**

**5.1. GABENIMAS**

PASTABA: Siūloma naudoti gabenimui ilgus atstumus skirtą pakuotę.

1. Paspauskite mygtuką „STOP“ ( 11.A pav.), kad sustabdytumėte žolės pjovimo robotą ir atidarykite apsauginį dangtį ( 11.B pav.).
2. Ištraukite apsauginį raktą ( 11.C pav.).
3. Nuvalykite žolės pjovimo robotą (žr. išsamų vadovą).
4. Pakelkite žolės pjovimo robotą už specialios rankenos ( 11.D pav.) ir gabenkite jį stengdamiesi išlaikyti pjovimo peilį toli nuo kūno.

**5.2. LAIKYMAS**

Žolės pjovimo robotas turi būti laikomas horizontalioje padėtyje, sausoje vietoje, apsaugotoje nuo ledo, po to, kai bus išvalytas ir akumuliatorius įkrautas žiemai (žr. 4 skyr.). Ilgais neveikimo laikotarpiais atjunkite įkrovimo bazę ir palydovinę nuorodinę stotį nuo elektros tinklo.

### 5.3. ŠALINIMAS



**ĮSPĖJIMAS:**

Norėdami išimti akumuliatorių iš žolės pjovimo roboto, kreipkitės į įgaliotą aptarnavimo centrą.

1. Šalinkite gaminio pakuotę tvariai, į tam skirtas surinkimo talpyklas arba specialiuose įgaliotuose surinkimo centruose.
2. Šalinkite žolės pjovimo robotą vadovaudamiesi vietinių įstatymų taisyklių reikalavimais.
3. Kadangi žolės pjovimo robotas yra EEA] (elektros ir elektroninės įrangos atliekos) priskiriamos atliekos, kreipkitės į specialias institucijas dėl perdavimo ir šalinimo.
4. Šalinkite senus arba panaudotus akumuliatorius tvariai, į tam skirtas surinkimo talpyklas arba specialiuose įgaliotuose surinkimo centruose.

## 6. PROBLEMŲ SPRENDIMAS



**ĮSPĖJIMAS:**

Sustabdykite žolės pjovimo robotą ir palikite jį saugiomis sąlygomis (žr. 1.4 skyr.).

Toliau pateikiamas bet kokių sutrikimų, galinčių pasitaikyti darbo etape, sąrašas.

GEDIMAS	PRIEŽASTYS	SPRENDIMAI
Neįprastas vibravimas. Žolės pjovimo robotas kelia triukšmą.	Pjovimo diskas arba peiliukai pažeisti	Pakeiskite pažeistus komponentus (žr. 4.2 skyr.).
	Pjovimo įtaisas užblokuotas likučiais (juostomis, virvėmis, plastmasės fragmentais ir t.t.).	Išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis (žr. 1.4 skyr.). Atblokuokite pjovimo peilį.
	Žolės pjovimo roboto paleidimas įvyko esant nenumatytoms kliūtims (nukritusioms šakoms, pamirštiems objektams ir t.t.).	Išjunkite žolės pjovimo robotą saugiomis sąlygomis (žr. 1.4 skyr.). Pašalinkite kliūtis ir paleiskite žolės pjovimo robotą iš naujo.
	Elektrinio variklio avarija.	Pakeiskite variklį, kreipkitės į aptarnavimo centrą.
	Per aukšta žolė.	Padidinkite pjovimo aukštį (žr. 3.5 skyr.). Atlikite preliminarų pjovimą naudojant normalią žoliapjovę.
Žolės pjovimo robotas gerai nepasistato į įkrovimo stotį.	Problemos su įkrovimo bazės antena.	Jei problema išlieka, kreipkitės į aptarnavimo centrą.
	Dirvožemio įgriuvos prie įkrovimo bazės.	Atstatykite tinkamą įkrovimo bazės padėtį. (Žr. 2.3.1 skirsn.).
Įkrovimo bazė nebuvo teisingai sukalibruota arba šalia bazės yra elektromagnetinių trukdžių.	Įkrovimo bazė nėra maitinimo įtampos arba įkrovimo bazėje įvyko gedimas.	Pašalinkite trukdžio šaltinį, programėle sukalibruokite įkrovimo bazę. Žr. išsamų vadovą.
	Įkrovimo bazės lemputė neįsijungia tuomet, kai robotas yra už įkrovimo bazės ribų.	Nėra maitinimo įtampos arba įkrovimo bazėje įvyko gedimas.
Įkrovimo bazės lemputė mirksi.	Įvyko įkrovimo bazės gedimas. Žr. išsamų vadovą.	Išjunkite įkrovimo bazės maitinimą ir tiekite maitinimą iš naujo po kelių minučių. Jei problema išlieka, kreipkitės į aptarnavimo centrą.
	Įkrovimo bazė nėra teisingai konfigūruota.	Programėle konfigūruokite įkrovimo bazę. Žr. išsamų vadovą.
Klaviatūroje dega įspėjamoji piktograma	Nurodo sutrikimo / gedimo sąlygas.	Išsamesnės informacijos ieškokite programėlėje arba žiūrėkite išsamų vadovą
Žolės pjovimo robotas laikinai sustoja darbo zonoje	Silpnas GPS signalas	Jei problema išlieka, kreipkitės į aptarnavimo centrą

## 7. TECHNINIAI DUOMENYS

SPECIFIKACIJOS	TIPAS: SRSA01 (žr. gaminio etiketę)	TIPAS: SRBA01 (žr. gaminio etiketę)
Matmenys (I X A X P)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Žolės pjovimo roboto svoris	Priklauso nuo modelio: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Priklauso nuo modelio: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Pjovimo aukštis (min.-maks.)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Peiliuko skersmuo	180 [mm]	260 [mm]
Pjovimo greitis	2850+/-50 [aps./min.]	2400+/-50 [aps./min.]
Judėjimo greitis	22 [m/min.]	Priklauso nuo modelio: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimalus šlaitas	45%	50%
Maksimalus šlaitas išilgai perimetro	20%	
Pjovimo sistemos tipas	4 sukiojami pjovimo peiliukai	6 sukiojami pjovimo peiliukai
Pjovimo įtaiso kodas	322104105/0	
Pamatuotas garso galios lygis	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Triukšmo emisijos paklaida, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Garantuotas garso galios lygis	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Operatoriaus ausiai tenkantis garso lygis	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Žolės pjovimo roboto IP klasifikacija	IPX5	
Įkrovimo stoties IP klasifikacija	IPX1	
Maitinimo bloko IP klasifikacija	IP67	
Žolės pjovimo roboto darbinė aplinkos temperatūra [°C]	0–50	
Įkrovimo stoties darbinė aplinkos temperatūra [°C]	-10–50	
Maitinimo bloko darbinė aplinkos temperatūra [°C]	-10–50	
Darbo našumas	Priklauso nuo modelio (*)	Priklauso nuo modelio (*)
Energijos tiekimas	Įėjimas: 100–240 Vac, 1,2 A; Išėjimas: 30 Vcc, 2 A	Priklauso nuo modelio: Įėjimas: 100–240 Vac, 1,2 A; Išėjimas: 30 Vcc, 2 A; Įėjimas: 200–240 Vac, 0,8 A; Išėjimas: 30 Vcc, 4A (*)
Akumuliatoriaus modelis	Priklauso nuo modelio: 25,2 V - 2 Ah; 25,2 V - 2,5 Ah; 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 6 Ah (*)	Priklauso nuo modelio: 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 2x5 Ah; 25,2 V - 2x6 Ah (*)
Įkrovimo trukmė	Priklauso nuo modelio: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Priklauso nuo modelio: 150 [min]; 180 [min] (*)
Ryšys	„Bluetooth®“, 4G, 3G, GSM	
Naršymo technologija	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Išsamesnės informacijos apie konkretų modelį rasite išsamiaame vadove, kurį galima rasti internete (žr. QR kodą pirmajame šios knygelės puslapyje).



Pilna ekspluatācijas rokasgrāmata ir pieejama:

▷ [timeklvietne.stiga.com](http://timeklvietne.stiga.com)

▷ lietotnē STIGA GO, kas pieejama App Store un Google Play

▷ skenējot QR kodu



PIEZĪME: šajā rokasgrāmatā sniegtie norādījumi attiecas uz visiem autonomu robotizētu pļaujmašīnu modeļiem. Attēli, ja nav precizēts, attiecas uz SRSA01 platformu.

PIEZĪME: šajā rokasgrāmatā ir ietverti pamatnorādījumi, kas galvenokārt attiecas uz drošību. Lai nodrošinātu, ka uzstādīšana tiek veikta pareizi, ir rūpīgi jāizlasa un jāievēro visi lietošanas instrukcijā ietvertie norādījumi (skatīt iepriekš).

## 1. DROŠĪBA

### PIENĀKUMS:

**Uzmanīgi izlasiet pirms izmantošanas un glabājiet to, lai to varētu izmantot arī nākotnē.**

### 1.1. DROŠĀ EKSPLUATĀCIJA

#### Apmācība

- Uzmanīgi izlasiet norādījumus, apgūstiet komandas un mašīnas pareizas lietošanas noteikumus.
- Nekādā gadījumā neļaujiet lietot mašīnu bērniem, personām ar fiziskiem, maņu orgānu vai garīgiem traucējumiem, kā arī personām, kuru pieredze vai zināšanas nav pietiekamas, vai kuras nav izlasījušas šo instrukciju. Vietējie noteikumi var ierobežot operatora vecumu.
- Operators vai lietotājs ir atbildīgs par negadījumiem vai apdraudējumiem, kas saistīti ar trešajām personām vai trešo personu aprikojumu.

#### Sagatavošana

- Pārliedzinieties, vai automātiskā perimetra norobežošanas sistēma ir ieprogrammēta pareizi un saskaņā ar norādījumiem.
- Periodiski pārbaudiet zonu, kur mašīna tiek lietota, un novāciet akmeņus, zarus, kabeļus un jebkādu citus priekšmetus, kas var traucēt tās darbību.
- Periodiski veiciet asmeņu, asmeņu bultskrūvju un pļaušanas bloka vizuālu pārbaudi, lai pārliedzinātos, ka tie nav nodiluši vai bojāti. Lai saglabātu mašīnas

līdzsvaru, pa pāriem nomainiet nodilušus vai bojātus asmeņus un bultskrūves.

- Apkārt mašīnas darbības zonai jāizvieto brīdinājuma zīmes, ja to izmanto publiskās vai brīvi pieejamās vietās. Uz zīmēm jāizvieto šāds teksts: "Uzmanību! Automātiskā pļaujmašīna! Turieties drošā attālumā no mašīnas! Uzraugiet bērnus!"

### 1.1.1. DARBĪBA

#### Vispārēja informācija

- Nedarbiniet mašīnu ar bojātiem aizsargiem vai ja drošības ierīces vai aizsargi ir noņemti.
- Rokas un kājas nedrīkst likt tuvu vai zem rotējošām daļām. Vienmēr turieties prom no izmešanas atveres.
- Neaiztieciet mašīnas kustīgās daļas, kamēr tās nav pilnībā apstājušās.
- Mašīnas darbība laikā vienmēr valkājiet stingrus apavus un garās bikses.
- Nepaceliet vai nepārvietojiet mašīnu, kamēr dzinējs darbojas.
- Noņemiet bloķēšanas ierīci no iekārtas:
  - Pirms šķēršļa izņemšanas.
  - Pirms mašīnas pārbaudes, tīrīšanas vai labošanas.
- Neatstājiet ieslēgtu mašīnu bez uzraudzības mājdzīvnieku, bērnu vai citu tuvumā esošu cilvēku klātbūtnē.

#### Tehniskā apkope un uzglabāšana

- Labi pievelciet visus uzgriežņus, bultskrūves un skrūves, lai nodrošinātu mašīnas drošu darbību.
- Bieži pārbaudiet robotizētu pļaujmašīnu, lai pārliedzinātos, vai tā nav nodilusi vai bojāta.
- Drošības apsvērumu dēļ ir jānomaina nodilušas vai bojātas daļas.
- Pārliedzinieties, ka asmeņi tiek nomainīti tikai ar piemērotām rezerves daļām.
- Pārliedzinieties, vai akumulatori tiek uzlādēti, izmantojot pareizo ražotāja ieteikto akumulatoru lādētāju. Neparei-

za izmantošana var izraisīt elektrisko triecienu, pārkaršanu vai akumulatora kodīga elektrolīta izliešanos.

- f. Elektrolīta noplūdes gadījumā nomazgājiet ar ūdeni/neitralizējošu līdzekli un vērsieties pie ārsta, ja tas nokļūst acīs u.c.
- g. Mašīnas apkope jāveic saskaņā ar ražotāja norādījumiem.

## 1.2. IZSTRĀDĀJUMA APRĀKSTS

Robotizēta plaujmašīna (2.A att.) ir paredzēta automātiskai zāles plaušanai dārzos jebkurā dienas vai nakts stundā.

Atkarībā no dažādiem plaujamās virsmas raksturielumiem, robotizētu plaujmašīnu var ieprogramēt tā, lai tā strādātu vairākās zonās, kas norobežotas ar virtuālu robežu un savienotas ar virtuāliem pārvietošanas ceļiem.

Darba laikā robotizēta plaujmašīna plauj zonu, kas norobežota ar virtuālu robežu (2.B att.). Kad robotizētā plaujmašīna atrodas virtuālās robežas tuvumā (2.B att.) vai sastopas ar šķērslī (2.C att.), tā maina trajektoriju atbilstoši izvēlētajai navigācijas stratēģijai.

Robotizēta plaujmašīna automātiski veic plaušanu un pārklāj norobežotu zāliena daļu.

Ierīce darbojas, izmantojot satelīta signālu, un prasa uzlādes bāzes (2.F, 2.G att.) uzstādīšanu ar integrētu atsaucē satelītstaciju (3.C att.), kuru var uzstādīt arī atsevišķi. Robotizēta plaujmašīna un atsaucē satelītstacija sazinās savā starpā, izmantojot 3G/4G moduļus, kas aprīkoti ar SIM karti. Robotizētās plaujmašīnas darbības tehnoloģija balstās uz datu apmaiņu starp STIGA mākonī un robotu. Abonēšanas maksa ir obligāta, lai robotizēta plaujmašīna darbotos, un tā ir atkarīga no pieprasīto datu apjoma. Produkta lietošanai ir nepieciešama arī mobilā ierīce (viedtālrunis).

Plaujmašīnas izmantošana citiem mērķiem var būt bīstama un var radīt ievainojumus un/vai bojāt mantu. Par nepareizu izmantošanu tiek uzskatīts (tikai piemēra labad, saraksts nav pilns): cilvēku, bērnu vai dzīvnieku pārvadāšana mašīnā; braukšana ar mašīnu; mašīnas izmantošana kravas vilkšanai vai stumšanai; mašīnas izmantošana augu plaušanai, kas nav zāle.

PIEZĪME: Abonēšanas maksa ir obligāta, lai robotizēta plaujmašīna darbotos, un tā ir atkarīga no pieprasīto datu apjoma.

## 1.3. SIMBOLI UN ZĪMES



**UZMANĪBU:**  
Pirms izstrādājuma ieslēgšanas izlasiet lietotāja instrukciju.



**UZMANĪBU:**  
Priekšmetu izmešanas risks cilvēku virzienā. Turieties drošā attālumā no mašīnas, kamēr tā darbojas.



**UZMANĪBU:**  
Neievietojiet rokas vai kājas nodalījumā, kurā atrodas plaušanas ierīce.  
Pirms darbu veikšanas mašīnā vai pirms tās pacelšanas noņemiet atslēgšanas ierīci.



**UZMANĪBU:**  
Neievietojiet rokas vai kājas nodalījumā, kurā atrodas plaušanas ierīce.  
Nekāpiet uz mašīnas.



**AIZLIEGUMS:**  
Pārliecinieties, ka, kamēr mašīna darbojas, darba zonā nav cilvēku (īpaši bērnu, vecāka gadagājuma cilvēku vai invalīdu) un mājdzīvnieku.  
Sekojiet tam, lai bērni, mājas dzīvnieki un citas personas atrastos drošā attālumā, kamēr mašīna darbojas.



**AIZLIEGUMS:**  
Mašīnas tīrīšanai vai mazgāšanai neizmantojiet augstspiediena mazgātājus.

## 1.4. ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS DROŠĀ APTURĒŠANA UN IZSLĒGŠANA



**PIENĀKUMS:**  
Pirms jebkādu tīrīšanas, transportēšanas vai tehniskās apkopes darbu veikšanas vienmēr drošā veidā izslēdziet robotizētu plaujmašīnu.

1. Nospiediet pogu "STOP" (1.A att.), lai drošā veidā apturētu robotizētu plaujmašīnu un atvērtu aizsargvāku (1.B att.).
2. Nospiediet izslēgšanas pogu (1.E att.) uz dažām sekundēm un uzgaidiet, līdz izdziest pogas indikators.
3. Tikai pēc indikatora (1.E att.) izslēgšanas atvienojiet drošības atslēgu (1.D att.), lai drošā veidā izslēgtu robotizētu plaujmašīnu.
4. Aizveriet aizsargvāku (1.B att.).
5. Robotizēta plaujmašīna ir apturēta vai izslēgta drošā veidā.

## 2. UZSTĀDĪŠANA



**UZMANĪBU:**  
Nekad nemodificējiet, neizjauciet, neatslēdziet un nenonemiet uzstādītās drošības ierīces.

PIEZĪME: Lai iegūtu papildinformāciju par izstrādājuma uzstādīšanu, sazinieties ar STIGA dīleri.

### MONTĀŽAS DETALĀS (3. att.)

(A) Uzlādes bāze, (B) Uzlādes bāzes barošanas bloks, (C) Atsaucē satelītstacija, (D) Uzlādes bāzes stiprinājuma skrūves, (E) Kronšteins atsaucē satelītstacijas atsevišķai uzstādīšanai, (F) Barošanas bloks atsaucē satelītstacijas atsevišķai uzstādīšanai (papildaprīkojums), (G) 5 m vai 15 m pagarinājuma vads, (H) Mobilā ierīce (nav iekļauta).

## 2.1. UZSTĀDĪŠANAS PRASĪBU PĀRBAUDE

### 2.1.1. DĀRZA PĀRBAUDE:

- Pārbaudiet dārza stāvokli, lai noteiktu virtuālās robežas, šķēršļus un izslēdzamās zonas.
- Izlīdziniet zemi tā, lai pēc lietus neveidotos dubļainas pelķes.

## 2.1.2. PĀRBAUDES PIRMS UZLĀDES BĀZES, BAROŠANAS BLOKA UN ATSAUCES SATELĪTSTACIJAS UZSTĀDĪŠANAS:



### ELEKTORISKS:

Ir jāsaprot kontaktligzda, kas atbilst valstī spēkā esošajiem tiesību aktiem.



### ELEKTORISKS:

Piegādātajai ķēdei jābūt aizsargātai ar diferenciālo slēdzi (RCD), kas aktivizējas pie strāvas, kas nepārsniedz 30 mA.



### ELEKTORISKS:

Nepieslēdziet barošanas bloku kontaktligzdam, ja kontaktakša vai kabelis ir bojāts.

Nepieslēdziet un nepieskarieties bojātam kabelim, kamēr tas nav atvienots no barošanas avota.

Bojāta vada dēļ jūs varat nonākt saskarē ar spriegumaktīvām daļām.

1. Sagatavojiet zāliena malā līdzenu laukumu, lai izvietotu uzlādes bāzi. Uzlādes bāze jāuzstāda vietā, kuru var sasniegt satelīta signāls, vēlams dārza zonā, kurā debesis ir pilnībā redzamas.
2. Zonā iepretim uzlādes bāzei jābūt vismaz 2 m platam un vismaz 3 m gara, apgabalam bez šķēršļiem.
3. Ja no uzlādes bāzes uzstādīšanas vietas debesis nav pilnībā redzamas, atsaucies satelītstacija jāuzstāda citā vietā.

PIEZĪME: Tiek uzskatīts, ka debesis ir pilnīgi redzamas, ja tās nav aizsegtas vismaz 120 grādu lēņķī visos virzienos.



### UZMANĪBU:

Barošanas kabelim, barošanas blokam, pagarinātajam un jebkuram citam elektrības kabelim, kas neietilpst izstrādājuma komplektā, jāatrodas ārpus plaušanas zonas, lai tie būtu prom no bīstamām kustīgām daļām un lai izvairītos no kabeļu bojājumiem, kas var nonākt saskarē ar spriegumaktīvajām daļām.

4. Sagatavojiet barošanas bloka uzstādīšanas zonu tā, lai tā nekādos laika apstākļos nevarētu iegrimt ūdenī. To ir ieteicams uzstādīt slēgtā nodalījumā, kas aizsargāts no atmosfēras iedarbības, tādā vietā, kas nav viegli pieejama nepiederošām personām.

## 2.1.3. PĀRBAUDES, KAS VEICAMAS VIRTUĀLO ROBEŽU DEFINĒŠANAI:

1. Pārbaudiet, vai darba zonas maksimālais slīpums ir mazāks vai vienāds ar 45% vai 50%, atkarībā no modeļa (skat. 7. par. TEHNISKIE DATI). Lai definētu virtuālās robežas, ievērojiet noteikumus, kas parādīti 4.



### UZMANĪBU:

Robots var pļaut virsmas, kuru slīpumu nepārsniedz 45% vai 50%, atkarībā no modeļa. Ja šie norādījumi netiek ievēroti, robots var izslīdēt un iziet no darba zonas



### UZMANĪBU:

Apgabalus, kuros virsmas slīpums pārsniedz maksimālo pieļaujamo robežvērtību, nevar nopļaut. Novietojiet virtuālo robežu pirms slīpas zonas, izslēdzot to no pļaujamā zāliena apgabala.

2. Pārbaudiet visu darba virsmu: novērtējiet šķēršļus un zonas, kas jāizslēdz no darba zonas, kuras jāieprogrammē kā zonas, no kurām jāizvairās.

## 2.2. DARBA ZONU UN PĀRVEIDOŠANAS CEĻU NOROBEŽOŠANAS KRITĒRIJI

1. Ja vienā līmenī ar zālienu ir virsma ar segumu vai celiņš, virtuālā robeža var sakrist ar seguma malu (5.A att.).
2. Virtuālā robeža jāieprogrammē vismaz 1 metra attālumā no peldbaseiniem, dīķiem vai grāvjiem. Ja baseins, dīķis vai grāvis atrodas slīpas virsmas malā, virtuālā robeža jāieprogrammē vismaz 1,5 metru attālumā (5.B att.).
3. Ja ir koki ar saknēm virs zemes, virtuālā robeža jāprogrammē tā, lai robotizētā pļaujmašīna nepārvietotos pa nelīdzēnām virsmām (5.C att.).
4. Virtuālajai robežai jābūt ieprogrammētai tā, lai robotizētā pļaujmašīna atrastos vismaz 30 cm attālumā no zonām ar grants vai šķembu segumu (5.D att.).
5. Slīpu apgabalu gadījumā ievērojiet 2.1.3. par. norādījumus.
6. Ja ir vienlaidu konstrukcijas elementi (sienas, žogi, dzīvžogi u.c.), kuru augstums pārsniedz 50 cm, virtuālā robeža jāprogrammē vismaz 40 cm attālumā no tiem (5.E att.).
7. Visos pārējos gadījumos virtuālajai robežai jāatrodas vismaz 30 cm attālumā starp robotizēto pļaujmašīnu un šķērslī (5.F att.).
8. Norobežojot šķēršļus, attālums starp kuriem ir mazāks par 150 cm, norobežojiet tos kā vienu šķērslī, ievērojot iepriekš norādītos attālumus (5.G att.).



### BRĪDINĀJUMS:

Darba zona un vispār zonas, kurās robotizētā pļaujmašīna var pārvietoties, ir jānorobežo ar nepārvaramu barjeru.

### 2.2.1. ŠAURAS EJAS

1. Šauru eju gadījumā attālumam starp divām virtuālajām robežām jābūt  $Z \geq 2$  m (6.A att.).
2. Gadījumā, ja attālums starp virtuālajām robežām ir <2 m, teritorijas daļa, kas atrodas aiz šaurās vietas (6.A att.) nav sasniedzama robotizētai pļaujmašīnai automātiskā veidā. Šajā gadījumā ir jāprogrammē divas atsevišķas virtuālās plaušanas zonas (6.B att.) un jāsavieno tās ar virtuālo pārvietošanas ceļu (6.C att.). Skatiet pilnu rokasgrāmatu.

### 2.2.2. PĀRVIETOŠANAS CEĻI

Dārza zonas, starp kurām ir apgabali, kas nav jāpļauj, jāsavieno ar pārvietošanas ceļiem. Pārvietošanas ceļu maksimālais slīpums nedrīkst pārsniegt 20%.

1. Starp iespējamiem ceļiem nosakiet vienkāršāko pārvietošanas ceļu, kas ļauj saglabāt vislielāko distanci no jebkādiem šķēršļiem un kas nešķērso apgabalus, kurus parasti izmanto automašīnu stāvēšanai vai braukšanai, kā arī kurā nav cilvēku plūsmas.

- Pārvietošanas ceļš ietver manevrēšanas zonu, kas stiepjas 1 m pa labi un 1 m pa kreisi no reģistrētā ceļa (7.A att.). Jāievēro šādi minimālie attālumi starp manevrēšanas zonu un dažādiem dārza elementiem: 30 cm no šķēršļiem, kas norobežoti ar virtuāliem perimetriem vai zonām, kuras nav paredzētas pļaušanai (7.B att.), 30 cm no fiksētiem šķēršļiem, kas nav norobežoti, vai vienlaidu konstrukcijas elementiem (7.C att.), 1 m no koplietošanas ceļiem (7.D att.), 1 m no baseiniem (7.E att.), 1 m no gājēju ceļiem (7.F att.), 1 m no kraujām vai stāvām nogāzēm (7.G att.).
- Ja ir šauras ejas, kurās iepriekš minētos attālumus nav iespējams ievērot, eja ir jānorobežo ar nešķērsojamām barjerām, ja tādas vēl nav uzstādītas.

**PIEZĪME:** Pārvietošanas ceļi, kas reģistrēti šaurās ejās, var būt ar nepietiekamu satelīta signāla uzveršanas spēju, kas ietekmē robotizētas pļaujmašīnas darbības precizitāti.

## 2.3. SASTĀVDAĻU UZSTĀDĪŠANA



### ELEKTORISKS:

Izmantojiet tikai Ražotāja piegādāto akumulatoru lādētāju un barošanas bloku. Nepiemērota izmantošana var izraisīt elektrošoku un/vai pārkaršanu.



### BRĪDINĀJUMS:

Roku sagriešanas bīstamība. Izmantojiet aizsargcimdus, lai izvairītos no roku savainošanas.



### BRĪDINĀJUMS:

Putekļu nokļūšanas acīs risks. Izmantojiet aizsargbrilles, lai izvairītos no putekļu nokļūšanas acīs.



### ELEKTORISKS:

Ieslēdziet elektrības padevi tikai pēc visu uzstādīšanas operāciju pabeigšanas. Nepieciešamības gadījumā uzstādīšanas laikā atslēdziet galveno elektrības avotu.

### 2.3.1. UZLĀDES BĀZES UZSTĀDĪŠANA

Uzlādes bāzi var uzstādīt darba zonas malā vai zonā, kas ar to savienota ar pārvietošanas ceļu.

- Pārbaudiet uzstādīšanas prasības, kas minētas 2.1.2. par.
- Nepieciešamības gadījumā sagatavojiet zemi tā, lai uzlādes bāzes virsma (8.L att.) būtu vienā līmenī ar zālienu, zemei jābūt pilnīgi līdzenai un blīvai, lai izvairītos no uzlādes bāzes virsmas deformācijās.
- Piestipriniet uzlādes bāzi (8.L att.) pie zemes, izmantojot nostiprinātājskrūves (8.M att.).
- Pārbaudiet, vai atsaucēs satelītstacija (8.A att.) ir savienota ar uzlādes bāzi, izmantojot attiecīgo savienotāju.
- Pievienojiet barošanas bloku uzlādes bāzei un pieskrūvējiet savienotāju.
- Pievienojiet barošanas bloka kontaktdakšu pie elektrības tīkla rozetes.
- Pārbaudiet, vai, kamēr robotizēta pļaujmašīna nav uzlādes bāzē, deg lādēšanas bāzes indikators (8.N att.) (skat. 3.3. par.).

### 2.3.2. ATSAUCES SATELĪTSTACIJAS UZSTĀDĪŠANA

Atsaucēs satelītstacijai (8.A att.) nepieciešama pilnīga debesu redzamība. Tā tiek piegādāta kopā ar uzlādes bāzi un ir uzstādīta zem aizsargpārsega (8.C att.). Ja uzlādes bāze (8.L att.) nav novietota vietā, kur debesis ir pilnībā redzamas, atsaucēs satelītstacija (8.A att.) ir jānoņem no uzlādes bāzes un jāuzstāda zonā, kurā debesis ir pilnībā atklātas. Tiek uzskatīts, ka debesis ir pilnīgi redzamas, ja tās nav aizsegtas vismaz 120 grādu leņķī visos virzienos. Skatiet pilnu rokasgrāmatu informācijai par atsaucēs satelītstacijas atsevišķu uzstādīšanu.



### BRĪDINĀJUMS:

Drošības apsvērumu dēļ atsaucēs satelītstaciju nekādā gadījumā nedrīkst pārvietot pēc virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšanas. Robotizēta pļaujmašīna var iziet ārpus ieprogrammētās darba zonas. Ja atsaucēs stacija tiek pārvietota, programmēšana ir jāveic no jauna.

### 2.3.3. ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS UZSTĀDĪŠANA PĒC UZSTĀDĪŠANA

Pirms izstrādājuma pirmās izmantošanas reizes uzlādējiet akumulatorus vismaz 2 stundas.

## 2.4. VIRTUĀLO ROBEŽU, PĀRVIETOŠANAS CEĻU UN IZSLĒDZAMO ZONU PROGRAMMĒŠANA

Virtuālo robežu, pārvietošanas ceļu un izslēdzamo zonu programmēšana tiek veikta, izmantojot attiecīgos vedņus lietotnē "STIGA.GO". Procedūras ietvaros robotizēta pļaujmašīna ir manuāli jāvada, ejot tai blakus saskaņā ar vispārējiem kritērijiem, kas norādīti 2.2. par.



### BRĪDINĀJUMS:

Darba zona vai ceļi, kurus mašīna izmanto pārvietošanai, ir jāierīko tā, lai tajos netiktu iekļautas sabiedriskās vietas, zonas, kuras parasti izmanto stāvvietām, transportlīdzekļu kustībai, kā arī cilvēku plūsmas, lai izvairītos no cilvēku traumēšanas, mantas bojājumiem vai negadījumiem ar transportlīdzekļiem.



### BRĪDINĀJUMS:

Savas drošības labad un, lai izvairītos no cilvēku vai dzīvnieku traumēšanas, kā arī mantas bojājumiem, operatoram vispirms ir jāiepazīst zona, kurā robotizēta pļaujmašīna tiek vadīta manuāli.

Vadot robotu, ejiet uzmanīgi, lai nenokristu.



### BRĪDINĀJUMS:

Darba zona un vispār zonas, kurās robotizēta pļaujmašīna var pārvietoties, ir jānorobežo ar nepārvaramu barjeru. Nodrošiniet, ka nožogojums atbilst šīm prasībām, vai darbības laikā uzraugiet robotizētu pļaujmašīnu.

### 3. DARBĪBA

#### 3.1. ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS MANUĀLA VADĪBA

Robotizētu pļaujmašīnu var izmantot, neveicot darba grafika programmēšanu. Šajā režīmā robotizēta pļaujmašīna veic darba ciklu, atgriežas uzlādes bāzē un paliek tajā līdz nākamajai manuālajai palaišanai.

Tomēr, lai izmantotu iekārtu šādā veidā, ir jāieprogrammē virtuālās robežas, pārvietošanas ceļi un zonas, no kurām jāizvairās (skat. 2.4. par.).

1. Novietojiet robotizētu pļaujmašīnu uzlādes bāzē vai jebkurā gadījumā sistēmas perimetrā.
2. Nospiediet pogu "STOP" (1.A att.), lai atvērtu vāku (1.B att.) un piekļūtu vadības konsolei (1.C att.).
3. Nospiediet pogu "ON/OFF" (1.E att.) un turiet to 5 sekundes, lai ieslēgtu robotizētu pļaujmašīnu.
4. Spiediet pogu "REŽĪMA IZVĒLE" (1.F att.), līdz sāk mirgot tikai ikona "VIENS DARBA CIKLS" (1.L att.).
5. Nospiediet pogu "APSTIPRINĀT" (1.G att.). Ikona (1.L att.) iedegas nepārtraukti, apstiprinot darbību.
6. Aizveriet vāku (1.B att.). Robotizēta pļaujmašīna sāk darboties.

**PIEZĪME:** šis režīms var negarantēt pietiekamu dārza pārkļājumu gan attiecībā uz nepieciešamo laiku, gan attiecībā uz pļaušanas rezultātu vienmērīgumu, it īpaši, ja dārzam ir neregulāra forma. Lai nodrošinātu robotizētas pļaujmašīnas maksimālu darbības efektivitāti, iesakām veikt darba grafika programmēšanu.

#### 3.2. ROBOTIZĒTAS PĻAUJMAŠĪNAS VADĪBAS IERIČU APRAKSTS

Komandu, indikatoru un to funkciju saraksts:

- Poga "STOP" (1.A att.): izmanto robotizētas pļaujmašīnas drošai apturēšanai.
- "DROŠĪBAS ATSLĒGA" (1.D att.): izmanto robotizētas pļaujmašīnas drošai izslēgšanai.
- Poga "ON/OFF" (1.E att.): izmanto robotizētas pļaujmašīnas ieslēgšanai un izslēgšanai, kā arī trauksmes signālu izslēgšanai.
- Poga "REŽĪMA IZVĒLE" (1.F att.): izmanto, lai izvēlētos robotizētas pļaujmašīnas darbības režīmu un piespiestu atgriezties uzlādes bāzē.
- Poga "APSTIPRINĀT" (1.G att.): izmanto, lai apstiprinātu iestatīto darbības režīmu.
- Gaismas ikona "IEPLĀNOTĀ PROGRAMMA" (1.I att.): izmanto, lai parādītu iepļānotās programmas iestatījumus.
- Gaismas ikona "VIENS DARBA CIKLS" (1.L att.): izmanto, lai parādītu viena darba cikla iestatījumus.
- Gaismas ikona "ATGRIEZTIES BĀZĒ" (1.H att.): izmanto, lai parādītu robotizētas pļaujmašīnas piespiedu atgriešanās uzlādes bāzē iestatījumu.
- Pogu "BLUETOOTH" (1.M att.) izmanto tikai servisa centri diagnostikas vajadzībām.
- Gaismas ikona "TRAUKSME" (1.N att.): izmanto trauksmes stāvokļa attēlošanai.
- Gaismas ikona "AKUMULATORA" (1.O att.): izmanto, lai parādītu akumulatora uzlādes līmeni.

**PIEZĪME:** Iepriekš uzskaitīto vadības orgānu apraksts ir atrodams pilnajā rokasgrāmatā.

#### 3.3. UZLĀDES BĀZES DARBĪBA

Uzlādes bāze ir aprīkota ar indikatorlampiņu (8.N att.), kas iedegas šādos gadījumos:

- Indikatorlampiņa izslēgta: uzlādes bāzei netiek padota strāva vai robots atrodas bāzē.
- Indikatorlampiņa deg nepārtraukti: robotizēta pļaujmašīna nav savienota ar uzlādes bāzi un antenas signāls tiek pareizi pārraidīts.
- Indikatorlampiņa mirgo: uzlādes bāze ir iestatīta nepareizi vai uzlādes bāze ir bojāta. Skatiet pilnu rokasgrāmatu.

#### 3.4. AKUMULATORA UZLĀDE

Procedūra "AKUMULATORA UZLĀDE" ļauj manuāli uzlādēt robotizētu pļaujmašīnu.

1. Novietojiet robotizētu pļaujmašīnu uzlādes bāzē (9.R att.).
2. Iebīdīet robotizētu pļaujmašīnu uzlādes bāzē, lai iespraustu uzlādes savienotāju (9.S att.).
3. Nospiediet pogu "STOP" (9.A att.), lai atvērtu vāku (9.B att.) un piekļūtu vadības konsolei (9.C att.).
4. Ieslēdziet robotizētu pļaujmašīnu, izmantojot pogu "ON/OFF" (9.E att.).
5. Gaismas ikona "AKUMULATORA" (9.O att.) mirgo zilā krāsā, robotizēta pļaujmašīna tiek uzlādēta.
6. Aizveriet vāku (9.B att.).
7. Atstājiet robotizētu pļaujmašīnu uzlādēties vismaz tādu laiku, kas norādīts 2.3.3. par.

**PIEZĪME:** Pirms ziemas uzglabāšanas akumulators jāuzlādē, kā norādīts 4.3. par.

#### 3.5. PĻAUŠANAS AUGSTUMA REGULĒŠANA

Lai noregulētu pļaušanas augstumu, izmantojiet lietotnē pieejamo vedni.



##### BRĪDINĀJUMS:

Pļaušanas augstuma regulēšanas laikā nepieskarities griezējierīcei.

**PIEZĪME:** Robotizētas pļaujmašīnas noplūtais zāles daļas garums nedrīkst pārsniegt 10 mm.

#### 4. TEHNISKĀ APKOPE



##### BRĪDINĀJUMS:

Izmantojiet tikai oriģinālās rezerves daļas.



##### BRĪDINĀJUMS:

Nekad nemodificējiet, neizjauciet, neatslēdziet un nenonēmiat uzstādītās drošības ierīces.



##### BRĪDINĀJUMS:

Roku sagriešanas bīstamība.

Izmantojiet aizsargcimdus, lai izvairītos no roku savainošanas.



##### BRĪDINĀJUMS:

Putekļu nokļūšanas acīs risks.

Izmantojiet aizsargbrilles, lai izvairītos no putekļu nokļūšanas acīs.

**UZMANĪBU:**

Pārāk liela ūdens daudzuma lietošana var izraisīt to nokļūšanu uz elektriskajām sastāvdaļām, sabojājot tās.

**AIZLIEGUMS:**

Neizmantojiet augstspiediena ūdens mazgāšanas iekārtas.

**AIZLIEGUMS:**

Lai izvairītos no elektrisko un elektronisko komponentu neatgriezeniska bojājuma, neiegremdējiet (daļēji vai pilnīgi) robotizētu plaujmašīnu ūdenī.

**AIZLIEGUMS:**

Nemazgājiet robotizētas plaujmašīnas iekšējās daļas, lai nesabojātu elektriskās un elektroniskās sastāvdaļas.

**AIZLIEGUMS:**

Neizmantojiet šķīdinātājus vai benzīnu, lai nesabojātu krāsotas virsmas un plastmasas elementus.

3. Apgrieziet robotizētu plaujmašīnu otrādi, sekojot tam, lai peldošais vāks netiktu sabojāts.
4. Atskrūvējiet nostiprinātājskrūves (10.E att.).
5. Nomainiet plaušanas asmeņus (10.D att.) un nostiprinātājskrūves (10.E att.).
6. Pievelciet nostiprinātājskrūves (10.E att.).

#### 4.3. AKUMULATORA ZIEMAS APKOPE UN UZGLABĀŠANA

1. Uzlādējiet akumulatoru saskaņā ar lietotnes vedni, kas atrodams lapā "Iestatījumi".
2. Izīriiet robotizētu plaujmašīnu (skat. pilnu rokasgrāmatu).
3. Uzglabājiet robotizētu plaujmašīnu sausā vietā, kas pasargāta no sala, pārliecinoties, ka tā ir izslēgta.

PIEZĪME: Stikāku informāciju par ziemas uzlādes procedūru skatiet pilnā rokasgrāmatā.

PIEZĪME: Lai akumulatora garantija būtu spēkā, ir jāreģistrē uzlāde, izmantojot lietotnes procedūru.

#### 4.4. AKUMULATORA MAIŅA

Akumulatora nomaiņu drīkst veikt tikai STIGA TEHNISKĀ ATBALSTA DIENESTA PERSONĀLS.

Ja akumulators ir jānomaina, sazinieties ar tehniskā atbalsta dienestu vai tuvāko izplatītāju.

### 5. TRANSPORTĒŠANA, UZGLABĀŠANA UN UTILIZĀCIJA

#### 5.1. TRANSPORTĒŠANA

PIEZĪME: Transportējot lielos attālumos, iesakām izmantot oriģinālo iepakojumu.

1. Nospiediet pogu "STOP" (11.A att.), lai apturētu robotizētu plaujmašīnu un atvērtu aizsargvāku (11.B att.).
2. Izņemiet drošības atslēgu (11.C att.).
3. Izīriiet robotizētu plaujmašīnu (skat. pilnu rokasgrāmatu).
4. Robotizētas plaujmašīnas pacelšanai izmantojiet speciālu rokturi (11.D att.) un pārvietojot to, turiet plaušanas asmeni prom no ķermeņa.

#### 5.2. UZGLABĀŠANA

Robotizēta plaujmašīna ir jāuzglabā horizontālā stāvoklī sausā vietā, kas aizsargāta no sala, vispirms izīriiet akumulatoru un veicot tā uzlādi, kas paredzēta pirms ziemas sezonas (skat. 4. nod.). Ilgstošas dīkstāves laikā atvienojiet uzlādes bāzi un atsaucies satelītstaciju no elektrotīkla.

#### 4.1. PLĀNOTĀ TEHNISKĀ APKOPE

Lai nodrošinātu labāku darbību un ilgāku kalpošanas laiku, regulāri tīriet izstrādājumu un mainiet nodilušas detaļas.

Veiciet darbus ar tabulā norādīto biežumu.

BIEŽUMS	SASTĀVDAĻA	APKOPES DARBU VEIDS
Reizi nedēļā	Asmens	Iztīriet un pārbaudiet asmens efektivitāti. (Skat. 4.2. par.)  Ja asmens deformējas trieciena dēļ vai, ja tas ir nodilis, nomainiet to. (Skat. 4.2. par.)
	Uzlādes kontakti	Iztīriet un novāciet iespējamas oksidēšanas pazīmes. (Skatīt pilnu rokasgrāmatu)
Reizi mēnesī	Robotizēta plaujmašīna	Veiciet tīrīšanu. (Skatīt pilnu rokasgrāmatu)
	Uzlādes bāze un barošanas vadi	Pārbaudiet nodilumu un bojājumus, nepieciešamības gadījumā nomainiet tos. (Skatīt pilnu rokasgrāmatu)
Plaušanas sezonas beigās vai ik pēc sešiem mēnešiem, ja robotizēta plaujmašīna netiek izmantota	Akumulators	Veiciet uzlādi, kas paredzēta pirms akumulatora uzglabāšanas. (Skat. 4.3. par.)
Katru gadu vai plaušanas sezonas beigās	Robotizēta plaujmašīna	Veiciet tehnisko apkopi autorizētajā servisa centrā. (Skat. 4.1. par.)

Reizi gadā ir jāveic tehniskā apkope pilnvarotajā servisa centrā, lai uzturētu robotizētas plaujmašīnas labu darba stāvokli.

PIEZĪME: garantija neattiecas uz iespējamiem defektiem, kas radās ikgadējas tehniskās apkopes neveikšanas dēļ.

#### 4.2. PĻAUŠANAS ASMEŅU MAIŅA

1. Nospiediet pogu "STOP" (1.A att.), lai apturētu robotizētu plaujmašīnu un atvērtu aizsargvāku (1.B att.).
2. Izņemiet drošības atslēgu (1.C att.).

### 5.3. UTILIZĀCIJA



#### BRĪDINĀJUMS:

Lai izņemtu akumulatoru no robotizētas plaujmašīnas, sazinieties ar pilnvarotu tehniskā atbalsta centru.

1. Utilizējiet izstrādājuma iepakojumu videi draudzīgā veidā, izmantojot piemērotus savākšanas konteinerus vai speciālus atkritumu savākšanas centrus.
2. Utilizējiet robotizētu plaujmašīnu saskaņā ar vietējo tiesību aktu prasībām.
3. Ņemot vērā to, ka robotizēta plaujmašīna ir klasificēta kā EEIA (elektrisko un elektronisko iekārtu atkritumi), sazinieties ar piemērotu atkritumu pārstrādes un utilizācijas uzņēmumu.
4. Utilizējiet vecās vai nolietotās baterijas videi draudzīgā veidā, izmantojot piemērotus savākšanas konteinerus vai speciālus atkritumu savākšanas centrus.

## 6. PROBLĒMU NOVĒRŠANA



#### BRĪDINĀJUMS:

Apturiet robotizētu plaujmašīnu un uzstādiet to drošā stāvoklī (skat. 1.4. par.).

Zemāk ir atrodams saraksts ar visām kļūmēm, kas var rasties darba laikā.

TRAUCĒJUMS	CĒLOŅI	RISINĀJUMI
Neparastas vibrācijas. Trokšņi robotizētas plaujmašīnas darbības laikā.	Bojāts plaušanas disks vai asmeņi	Nomainiet bojātas sastāvdaļas (skat. 4.2. par.).
	Plaušanas ierīce iesprūda neīrumos (lentēs, trosēs, plastmasas daļās u.c.).	Izslēdziet robotizētu plaujmašīnu drošā veidā (skat. 1.4. par.). Atbrīvojiet plaušanas asmeņi.
	Robotizēta plaujmašīna tika iedarbināta neparedzēto šķēršļu klātbūtnē (nokrituši zari, aizmirstas mantas u.c.).	Izslēdziet robotizētu plaujmašīnu drošā veidā (skat. 1.4. par.). Izņemiet šķēršļus un restartējiet robotizētu plaujmašīnu.
	Elektromotora avārija.	Nomainiet dzinēju, vēršieties tehniskā atbalsta centrā.
Robotizēta plaujmašīna nevar pareizi izvietoties uzlādes stacijā.	Zāle ir pārāk augsta.	Palīciniet plaušanas augstumu (skat. 3.5. par.). Veiciet iepriekšējo plaušanu zonā ar parastu plaujmašīnu.
	Problēmas ar uzlādes bāzes antenu.	Ja problēma nepazūd, sazinieties ar tehniskā atbalsta centru.
	Zemes virsmas padziļinājums uzlādes bāzes tuvumā.	Novietojiet uzlādes bāzi pareizā stāvoklī. (Skat. 2.3.1. par.).
Uzlādes bāze nav pareizi kalibrēta, vai arī bāzes tuvumā ir elektromagnētiski traucējumi.	Uzlādes bāze nav pareizi kalibrēta, vai arī bāzes tuvumā ir elektromagnētiski traucējumi.	Pēc traucējumu avota novēršanas kalibrējiet uzlādes bāzi, izmantojot lietotni. Skatiet pilnu rokasgrāmatu.
	Uzlādes bāzes indikatorlampiņa iedegas, kamēr robots nav uzlādes bāzē.	Pārbaudiet, vai barošanas avota kontaktdakša ir savienota pareizi. Pārbaudiet barošanas bloka savienošanas kabeļa integritāti.
Uzlādes bāzes indikatorlampiņa mirgo.	Konstatēta uzlādes bāzes kļūme. Skatiet pilnu rokasgrāmatu.	Atvienojiet uzlādes bāzi no strāvas un pēc dažām minūtēm atkal pieslēdziet to. Ja problēma nepazūd, sazinieties ar tehniskā atbalsta centru.
	Uzlādes bāze ir iestatīta nepareizi.	Konfigurējiet uzlādes bāzi, izmantojot lietotni. Skatiet pilnu rokasgrāmatu.
pogu panelī deg brīdinājuma ikona	Norāda uz darbības traucējumiem/defektiem.	Lai iegūtu plašāku informāciju, skatiet lietotni vai pilnu rokasgrāmatu
Robotizēta plaujmašīna īslaicīgi apstājas darba zonā	Vājš GPS signāls	Ja problēma nepazūd, sazinieties ar tehniskā atbalsta centru.

## 7. TEHNISKIE DATI

RAKSTURLIELUMI	TIPS: SRSA01 (skatīt produkta etiķeti)	TIPS: SRBA01 (skatīt produkta etiķeti)
Izmēri (PxAxD)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Robotizētas plaujmašīnas svars	Atkarīgs no modeļa: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Atkarīgs no modeļa: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Plaušanas augstums (Min-Max)	20-60 [mm]	20-65 [mm]
Asmens diametrs	180 [mm]	260 [mm]
Plaušanas ātrums	2850+/-50 [apgr./min.]	2400+/-50 [apgr./min.]
Pārvietošanas ātrums	22 [m/min]	Atkarīgs no modeļa: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimālais slīpums	45%	50%
Maksimālais slīpums garām perimetram	20%	
Plaušanas sistēmas tips	4 grozāmie plaušanas asmeņi	6 grozāmie plaušanas asmeņi
Plaušanas ierīces kods	322104105/0	
Izmērītais skaņas jaudas līmenis	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Trokšņa emisiju klūda, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Garantētais skaņas jaudas līmenis	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Trokšņa līmenis pie operatora auss	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Robotizētas plaujmašīnas IP klasifikācija	IPX5	
Uzlādes stacijas IP klasifikācija	IPX1	
Barošanas bloka IP klasifikācija	IP67	
Robotizētas plaujmašīnas darba vides temperatūra [°C]	0 ÷ 50	
Uzlādes stacijas darba vides temperatūra [°C]	-10 ÷ 50	
Barošanas bloka darba vides temperatūra [°C]	-10 ÷ 50	
Darbspēja	Atkarībā no modeļa (*)	Atkarībā no modeļa (*)
Barošana	Ieeja: 100-240 Vac, 1,2 A; izeja: 30-240V maiņstr.; 2A	Atkarīgs no modeļa: Ieeja: 100-240 Vac, 1,2 A; izeja: 30 V līdzstr., 2 A; Ieeja: 200-240 Vac, 0,8 A; izeja: 30 V līdzstr., 4A (*)
Akumulatora modelis	Atkarīgs no modeļa: 25,2V - 2Ah; 25,2V - 2,5Ah; 25,2V - 5Ah; 25,2V - 6Ah (*)	Atkarīgs no modeļa: 25,2V - 5Ah; 25,2V - 2x5Ah; 25,2V - 2x6Ah (*)
Uzlādes laiks	Atkarīgs no modeļa: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Atkarīgs no modeļa: 150 [min]; 180 [min] (*)
Savienojamība	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigācijas tehnoloģija	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Lai saņemtu plašāku informāciju par konkrēto modeli, skatiet, lūdzu, pilnu rokasgrāmatu, kas pieejama tiešsaistē (skatiet QR kodu šīs rokasgrāmatas pirmajā lappusē).



Celoten priročnik z navodili je na voljo:

- ▷ na spletni strani [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ v aplikaciji **STIGA.GO**, na voljo v App Store in Google Play
- ▷ s skeniranjem QR kode



OPOMBA: Navodila v tem priročniku veljajo za vse modele samostojnih robotskih kosilnic. Slike se nanašajo na platformo SRSA01, če ni drugače navedeno.

OPOMBA: Ta priročnik vsebuje osnovna navodila, predvsem v zvezi z varnostjo. Za pravilno namestitvev je treba natančno prebrati in upoštevati celoten priročnik z navodili (glejte zgoraj).

treba okrog delovnega območja stroja namestiti opozorilne znake. Opozorila morajo imeti naslednje besedilo: "Pozor! Avtomatska kosilnica! Ostanite daleč od stroja! Nadzirajte otroke!".

## 1.1.1. DELOVANJE

### Splošne informacije

- a. Ne upravljajte stroja, če ima okvarjena varovala ali je brez varnostnih naprav, na primer brez zaščit.
- b. Z rokami ali nogami ne segajte v bližino vrtečih se delov ali podnje. Bodite vedno dovolj oddaljeni od odprtine za izmet.
- c. Ne dotikajte se premikajočih se delov stroja, dokler se ne ustavijo popolnoma.
- d. Med delovanjem stroja vedno nosite trpežne čevlje in dolge hlače.
- e. Stroja ne dvigajte in ne prenašajte, ko je motor prižgan.
- f. Iz enote izvalcite napravo za onemogočitev:
  - Pred odpravljanjem zamašitve;
  - Pred pregledovanjem, čiščenjem ali delom na stroju.
- g. Delujočega stroja ne puščajte brez nadzora, če so v bližini prisotne domače živali, otroci ali drugi ljudje.

### Vzdrževanje in shranjevanje

- a. Za varno delovanje stroja dobroategnite vse matice in vijake.
- b. Pogosto preverjajte, ali je robotska kosilnica obrabljena ali v poslabšanem stanju.
- c. Zaradi varnosti je treba obrabljene ali poškodovane dele zamenjati.
- d. Prepričajte se, da se rezila zamenjajo samo z ustreznimi nadomestnimi deli.
- e. Prepričajte se, da se akumulatorji polnijo s pravilnim polnilnikom, ki ga priporoča proizvajalec. Nepravilna uporaba lahko povzroči električne udare, pregrevanje ali uhajanje korozivne tekočine iz akumulatorja.
- f. V primeru uhajanja elektrolita umijte z

## 1. VARNOST

### OBVEZNOST:

**Pred uporabo natančno preberite in shranite za poznejšo uporabo.**

## 1.1. VARNE DELOVNE PRAKSE

### Usposabljanje

- a. Natančno preberite navodila, seznanite se s komandami in s pravilno uporabo stroja.
- b. Nikoli ne dovolite otrokom, osebam z zmanjšanimi fizičnimi, senzoričnimi ali duševnimi sposobnostmi ali pomanjkanjem izkušenj in znanja ter osebam, ki ne poznajo teh navodil, da bi uporabljali stroj. Lokalni predpisi lahko določajo minimalno starost upravljavca.
- c. Upravljavlec ali uporabnik je odgovoren za nesreče ali nevarnosti, ki vključujejo tretje osebe ali opremo tretjih oseb.

### Priprava

- a. Prepričajte se, da je avtomatski sistem obodne meje pravilno programiran, v skladu z navodili.
- b. Redno pregledujte območje, na katerem uporabljate stroj, in odstranite kamne, palice, žice in druge tujke, ki bi lahko ovirali njegovo delovanje.
- c. Redno vizualno pregledujte rezila, vijake rezil in rezalni sklop, da se prepričate, da niso obrabljena ali poškodovani. Obrabljena ali poškodovana rezila in vijake zamenjajte v parih, da ohranite ravnovesje stroja.
- d. Če se stroj uporablja na javnih površinah ali površinah, ki so odprte javnosti, je

vodo/ nevtralizacijskim sredstvom in poiščite zdravniško primeru stika z očmi itd.

g. Vzdrževanje stroja je treba izvajati v skladu z navodili proizvajalca.

## 1.2. OPIS IZDELKA

Robotska kosilnica (slika 2.A) je zasnovana in izdelana za samodejno košnjo trave na vrtovih ob kateri koli uri podnevi ali ponoči.

Glede na različne značilnosti površine, ki jo je treba pokositi, lahko robotsko kosilnico programiramo za delo na več območjih, razmejenih z virtualno mejo in povezanih z virtualnimi premostitvenimi potmi.

Med delom robotska kosilnica kosi travo na območju, razmejenem z virtualno mejo (slika 2.B). Ko se robotska kosilnica znajde v bližini virtualne meje (slika 2.B) ali naleti na oviro (slika 2.C) spremeni pot v skladu z izbrano strategijo krmarjenja.

Robotska kosilnica samodejno pokosi celotno z mejami opredeljeno trato.

Izdelek deluje prek satelitskega signala in zahteva namestitve polnilne postaje (slika 2.F, 2.G) z vgrajeno satelitsko referenčno postajo (slika 3.C), ki se lahko namesti tudi ločeno. Robotska kosilnica in referenčna satelitska postaja komunicirata med seboj prek modulov 3G/4G, opremljenih s kartico SIM. Tehnologija delovanja robotske kosilnice temelji na podatkovni komunikaciji med oblakom Cloud STIGA in samim robotom. Za delovanje robotske kosilnice je obvezna naročnina, ki je odvisna od količine zahtevanih podatkov. Za uporabo izdelka je potrebna tudi mobilna naprava (pametni telefon).

Katerakoli druga raba je lahko nevarna in lahko povzroči poškodbe na ljudeh in/ali na kosilnici. K nepravilni uporabi spada (na primer, a ne samo): prevažati na stroju osebe, otroke ali živali; voziti se na stroju; uporabljati stroj za vleko ali potiskanje tovorov; uporabljati stroj za košnjo drugega, ne travnatega rastlinja.

OPOMBA: Za delovanje robotske kosilnice je obvezna naročnina, ki je odvisna od količine zahtevanih podatkov.

## 1.3. ZNAKI IN TABLICE



**POZOR:**  
Preberite navodila, namenjena uporabniku, preden zaženete delovanje izdelka.



**POZOR:**  
Nevarnost izmetavanja predmetov v telo. Ko stroj deluje, ohranjajte primerno varnostno razdaljo od njega.



**POZOR:**  
Rok in nog ne vstavljajte v ohišje rezalne naprave. Izvlecite napravo za onemogočitev, preden se lotite posegov na stroju oziroma ga dvignete.



**POZOR:**  
Rok in nog ne vstavljajte v ohišje rezalne naprave. Ne vzpenjajte se na stroj.



**PREPOVED:**

Prepričajte se, da na delovnem območju med delovanjem stroja ni ljudi (zlasti otrok, starejših ali invalidov) in domačih živali. Med delovanjem stroja pazite, da so otroci, domače živali in druge osebe na varnostni razdalji.



**PREPOVED:**

Za čiščenje ali pranje stroja ne uporabljajte visokotlačnih čistilcev.

## 1.4. USTAVITVE IN IZKLOP ROBOTSKO KOSILNICE V POGOJIH VARNOSTI



**OBVEZNOST:**

Pred čiščenjem, prevozom ali vzdrževanjem vedno varno izklopite robotsko kosilnico.

1. Pritisnite na gumb "STOP" (slika 1.A), da varno ustavite robotsko kosilnico, in odprite zaščitni pokrov (slika 1.B).
2. Pritisnite gumb za izklop (slika 1.E) za nekaj sekund in počakajte, da LED sijalka gumba ugasne.
3. Šele po ugasnitvi LED sijalke (slika 1.E) izvlecite varnostni ključ (slika 1.D) za izklop robotske kosilnice v pogojih varnosti.
4. Zaprite zaščitni pokrov (slika 1.B).
5. Robotska kosilnica je varno ustavljena ali izklopljena.

## 2. MONTAŽA



**POZOR:**

Nameščenih varnostnih naprav ne spreminjajte, ne predelajte, ne zaobidite in ne odstranjujte.

OPOMBA: Za dodatna pojasnila o namestitvi izdelka se obrnite na prodajalca STIGA.

### KOMPONENTE ZA NAMESTITVE (slika 3)

(A) Polnilna postaja, (B) Napajalnik polnilne postaje, (C) Satelitska referenčna postaja, (D) Pritrdilni vijaki polnilne postaje, (E) Nastavek za ločeno namestitve satelitske referenčne postaje, (F) Napajalnik za ločeno namestitve satelitske referenčne postaje (opsijsko), (G) kablski podaljški dolžine 5 m ali 15 m, (H) Mobilna naprava (ni vključena).

### 2.1. PREVERJANJE POGOJEV ZA NAMESTITVE

#### 2.1.1. PREVERJANJE POGOJEV NA VRTU:

- Preglejte pogoje na vrtu, da ugotovite virtualne meje, ovire in območja, ki jih je treba izključiti.
- Poravnajte tla tako, da ob dežju ne nastajajo luže.

#### 2.1.2. PREVERJANJA ZA NAMESTITVE POLNILNE POSTAJE, NAPAVALNIKA IN SATELITSKE REFERENČNE POSTAJE:



**ELEKTRIČNA NEVARNOST:**

Traba je pripraviti električno vtičnico, ki bo v skladu z veljavno zakonodajo države.

## 2.2. KRITERIJI ZA RAZMEJITEV DELOVNIH OBMOČIJ IN PREMOSTITVENIH POTI

1. V primeru prisotnosti tlaka ali dovoza na isti ravni s trato, lahko virtualna meja sovpada z robom tlaka (slika 5.A).
2. V primeru prisotnosti bazena, ribnika ali izkopa je treba virtualno mejo programirati na razdalji najmanj 1 metra. Če se bazen, ribnik ali izkop nahajajo na koncu naklona, je treba virtualno mejo programirati na razdalji najmanj 1,5 metra (slika 5.B).
3. V primeru dreves s štrlečimi koreninami je treba virtualno mejo programirati tako, da robotska kosilnica ne bo prehajala prek neravnih površin (slika 5.C).
4. Virtualna meja mora biti programirana tako, da robotska kosilnica ostane na razdalji najmanj 30 cm od površin z gramozom ali drobljenim kamnom (slika 5.D).
5. V primeru nagnjenih površin upoštevajte navodila v odst. 2.1.3.
6. Če so prisotni neprekinjeni konstrukcijski elementi (zidki, ograje, žive meje itd.) višine nad 50 cm, mora biti virtualna meja nastavljena na razdalji najmanj 40 cm od njih (slika 5.E).
7. V vseh drugih primerih je treba virtualno mejo nastaviti tako, da bo razdalja med robotsko kosilnico in oviro vsaj 30 cm (slika 5.F).
8. V primeru razmejitve ovir, ki so med seboj oddaljene manj kot 150 cm, jih razmejite kot eno samo oviro, upoštevajoč zgoraj navedene razdalje (slika 5.G).



### ELEKTRIČNA NEVARNOST:

Pripravljeno ožičenje mora biti zaščiteno z odklopnikom na diferenčni tok (RCD), katerega sprožilni tok ne sme biti višji od 30 mA.



### ELEKTRIČNA NEVARNOST:

Napajalnika ne priključujte v električno vtičnico, če je vtičnik ali kabel poškodovan. Poškodovanega kabla ne priključujte; če je priklopljen, se ga ne dotikajte, preden ga ne odklopite od napajanja. Poškodovan kabel lahko privede do stika z deli, ki so pod napetostjo.

1. Na robu trate pripravite ravno območje za namestitev polnilne postaje. Polnilno postajo je treba namestiti na mesto, ki ga lahko doseže satelitski signal, po možnosti na območju vrta, kjer je nebo popolnoma vidno.
2. Na območju pred polnilno postajo se mora nahajati najmanj 2 m širok in najmanj 3 m dolg pas brez ovir.
3. Če nebo ni popolnoma vidno z mesta namestitve polnilne postaje, je treba satelitsko referenčno postajo namestiti na drugem območju.

OPOMBA: Nebo se šteje za popolnoma vidno, če je prosto v kotu najmanj 120 stopinj v vseh smereh.



### POZOR:

Napajalni kabel, napajalnik, podaljšek in kateri koli drugi električni kablji, ki ne pripadajo izdelku, morajo ostati zunaj območja košnje, tako da so vselej daleč od nevarnih delov v gibanju in se preprečijo poškodbe kablov, ki bi lahko privedle k stiku z deli pod napetostjo.



### OPOZORILO:

**Delovno območje in na splošno območja, po katerih se robotska kosilnica lahko premika, morajo biti ograjena z neprehodno ograjo.**

#### 2.2.1. OZKI PREHODI

1. Če so prisotni ozki prehodi, mora biti razdalja med dvema virtualnima mejama  $Z \geq 2$  m (slika 6.A).
2. Če je razdalja med virtualnima mejama prehoda  $< 2$  m, je del območja za tem ozkim grlom (slika 6.A) nedosegljiv za robotsko kosilnico v avtomatskem načinu delovanja. V takšnem primeru je treba programirati dve ločeni virtualni območji košnje (slika 6.B) in ju povezati z virtualno premostitveno potjo (slika 6.C). Upoštevajte kompletni priročnik.

#### 2.2.2. PREMOSTITVENE POTI

Površine vrta, med katerimi se nahajajo območja, ki se ne kosijo, morajo biti med seboj povezane s premostitvenimi potmi. Za premostitvene poti je treba upoštevati, da je največji dovoljeni naklon 20 %.

1. Med možnimi prehodi poiščite najlažjo premostitveno pot, ki bo ohranjala čim večjo oddaljenost od kakršnih koli ovir in ki ne bo prečkala površin, ki se običajno uporabljajo za parkiranje, prevoz vozil ali prehajanje ljudi.
2. Premostitvena pot vključuje manevrski prostor, ki sega 1 m desno in 1 m levo od zabeležene poti (slika 7.A). Upoštevati je treba naslednje minimalne razdalje med manevrskim prostorom in različnimi vrtnimi elementi: 30 cm od ovir, razmejenih z virtualnimi obodi, ali površin, ki se ne kosijo (slika 7.B), 30 cm od fiksnih, nerazmejenih ovir ali neprekinjenih konstrukcijskih elementov (slika 7.C), 1 m od javnih cest (slika 7.D), 1 m od bazenov (slika 7.E), 1 m od površin za hojo (slika 7.F), 1 m od odsekanih robov ali strmih nagibov (slika 7.G).

4. Pripravite območje namestitve napajalnika tako, da nobene vremenske razmere ne bodo mogle povzročiti njegovega zalitja z vodo. Najbolje ga je namestiti v zaprt prostor, zaščiten pred atmosferskimi vplivi, v položaju, ki ga nepooblaščen osebe, kot so otroci, ne morejo doseči.

#### 2.1.3. PREVERJANJA ZA DOLOČITEV VIRTUALNIH MEJ:

1. Preverite, če je največji naklon delovnega območja manjši ali enak 45 % ali 50 %, odvisno od modela (glejte odst. 7 TEHNIČNI PODATKI). Za določitev virtualnih mej upoštevajte pravila, ilustrirana na sliki 4.



### POZOR:

**Robot lahko kosi površine z največjim naklonom 45 % ali 50 %, odvisno od modela. Če se navodila ne upoštevajo, lahko robot zdrsne in izstopi iz delovnega območja**



### POZOR:

**Ni mogoče kositi območij z nagibom, ki presega maksimalni dopustni nagib. Virtualno mejo torej postavite pred naklonom, tako da bo tisti predel trate izključen iz območja košnje.**

2. Preverite celotno delovno površino: prepoznajte ovire in površine, ki jih je treba izključiti iz delovnega območja in programirati kot površine, ki se jim mora robot izogniti.

3. V primeru ozkih prehodov, pri katerih ni mogoče spoštovati zgornjih razdalj, je treba prehod razmejiti z nepremostljivimi ovirami, če niso že prisotne.

OPOMBA: Premostitvene poti, zabeležene znotraj ozkih prehodov, imajo lahko nezadosten sprejem satelitskega signala, kar vpliva na natančnost delovanja robota kosilnice.

## 2.3. NAMESTITEV KOMPONENT



### ELEKTRIČNA NEVARNOST:

Uporabljajte izključno polnilnik akumulatorja in napajalnik, ki ju dobavi proizvajalec. Nepravilna uporaba lahko povzroči električne udare in/ali pregrevanje.



### OPOZORILO:

Nevarnost ureza rok. Uporabite zaščitne rokavice, da preprečite nevarnost ureza rok.



### OPOZORILO:

Nevarnost izmeta drobcev v oči. Uporabite zaščitna očala, da preprečite nevarnost izmeta drobcev v oči.



### ELEKTRIČNA NEVARNOST:

Priključite električno napajanje šele po zaključku vseh namestitvenih postopkov. Po potrebi med namestitvijo izklopite splošno električno napajanje.

### 2.3.1. NAMESTITEV POLNILNE POSTAJE

Polnilna postaja se lahko namesti na robu delovnega območja ali na površini, ki je z njim povezana prek premostitvene poti.

1. Preverite pogoje za namestitev, kot je navedeno v odst. 2.1.2.
2. Po potrebi pripravite teren tako, da bo površina polnilne postaje (slika 8.L) na isti višini s trato; tla morajo biti popolnoma ravna in kompaktna, da se prepreči deformacija površine polnilne postaje.
3. Pritrdite polnilno postajo (slika 8.L) na tla s pritrdilnimi vijaki (slika 8.M).
4. Preverite, če je satelitska referenčna postaja (slika 8.A) povezana s polnilno postajo z ustreznim konektorjem.
5. Napajalnik povežite s polnilno postajo in privijte konektor.
6. Vtičač napajalnika priključite na vtičnico.
7. Preverite: ko robotska kosilnica ni prisotna na polnilni postaji, mora kontrolna lučka na polnilni postaji (slika 8.N) svetiti (glejte odst. 3.3).

### 2.3.2. NAMESTITEV SATELITSKE REFERENČNE POSTAJE

Satelitska referenčna postaja (slika 8.A) zahteva popolno vidljivost neba. Priložena je polnilni postaji in je nameščena pod zaščitnim pokrovom (slika 8.C).

Če polnilne postaje (slika 8.L) ne namestite na območju s popolno vidljivostjo neba, morate satelitsko referenčno postajo ločiti (slika 8.A) od polnilne postaje in jo namestiti na območju s popolno vidljivostjo neba. Nebo se šteje za popolnoma vidno, če je prosto v kotu najmanj 120 stopinj v vseh smereh. Za ločeno namestitev satelitske referenčne postaje upoštevajte kompletni priročnik.



### OPOZORILO:

Iz varnostnih razlogov satelitske referenčne postaje ne smete nikoli premikati, potem ko ste programirali virtualne meje, premostitvene prehode in površine, ki se jim mora robot izogniti. Robotska kosilnica bi lahko izstopila iz programiranega delovnega območja. Če referenčno postajo premaknete, je potrebno ponovno programiranje.

### 2.3.3. POLNENJE ROBOTSKO KOSILNICE PO NAMESTITVI

Pred prvo uporabo izdelka polnite akumulatorje vsaj 2 uri.

## 2.4. PROGRAMIRANJE VIRTUALNIH MEJA, PREMOSTITVENIH POTOI IN OBMOCIJ, KI SE JIM MORA ROBOT IZOGNITI

Programiranje virtualnih meja, premostitvenih poti in območij, ki se jim mora robot izogniti, se izvaja z ustreznimi vodenimi postopki v aplikaciji "STIGA.GO". Postopek zahteva, da robotsko kosilnico vodite ročno in hodite ob njej v skladu s splošnimi kriteriji iz odst. 2.2.



### OPOZORILO:

Delovno območje ali poti, ki jih stroj uporablja za svoje premeščanje, morajo biti programirani tako, da ne vključujejo javnih površin, površin, ki se običajno uporabljajo za parkiranje, prevoz vozil ali prehajanje ljudi, da se preprečijo poškodbe oseb ali predmetov ali trki z vozili.



### OPOZORILO:

Zaradi lastne varnosti in za preprečitev poškodb ljudi, živali ali stvari, mora upravljavec vnaprej poznati območje, po katerem bo ročno vodil robota.

Med vožnjo robota hodite previdno, da ne padete.



### OPOZORILO:

Delovno območje in na splošno območja, po katerih se robotska kosilnica lahko premika, morajo biti ograjena z neprehodno ograjo. Poskrbite za ustrezno ograjo ali pa nadzorujte robotsko kosilnico med njenim delovanjem.

## 3. DELOVANJE

### 3.1. ROČNO DELOVANJE ROBOTSKO KOSILNICE

Robotsko kosilnico lahko uporabljate brez programiranja delovnih urnikov. V tem načinu robotska kosilnica izvede delovni cikel, se vrne na polnilno postajo in ostane tam do naslednjega ročnega zagona.

Za uporabo stroja v tem načinu pa je prav tako treba programirati virtualne meje, premostitvene poti in površine, ki se jim mora robot izogniti (glejte odst. 2.4).

1. Robotsko kosilnico postavite na polnilno postajo ali v vsakem primeru znotraj območja, ki ga razmejuje obojna žica.
2. Pritisnite na gumb "STOP" (slika 1.A), da se odpre pokrov (slika 1.B) komandne konzole (slika 1.C).

3. Pritisnite gumb "ON/OFF" (slika 1.E) za 5 sekunde, da vklopite robotsko kosilnico.
4. Pritiskajte gumb "IZBIRA NAČINA" (slika 1.F), dokler ne utripa samo ikona "POSAMEZNI DELOVNI CIKEL" (slika 1.L).
5. Pritisnite gumb "POTRDI" (slika 1.G). Ikona (slika 1.L) se zasveti s stalno svetlobo za potrditev opraviła.
6. Zaprite pokrov (slika 1.B). Robotska kosilnica bo začela delovati.

OPOMBA: Ta način morda ne bo zagotovil ustrezne košnje celotnega vrta, tako glede potrebnega časa kot glede enakomerne pokošenosti, zlasti če ima vrt nepravilno obliko. Za maksimalno učinkovitost robotske kosilnice je priporočljivo izvesti programiranje delovnih urnikov.

### 3.2. OPIS KOMAND NA ROBOTSKI KOSILNICI

Seznam komand, kazalnikov in njihove funkcije:

- Gumb "STOP" (slika 1.A): uporablja se za varno ustavitev robotske kosilnice.
- "VARNOSTNI KLJUČ" (slika 1.D): uporablja se za varen izklop robotske kosilnice.
- Gumb "ON/OFF" (slika 1.E): uporablja se za vklop in izklop robotske kosilnice ter za ponastavitev alarmov.
- Gumb "IZBIRA NAČINA" (slika 1.F): uporablja se za izbiro načina delovanja robotske kosilnice in za prisilno vrnitev na polnilno postajo.
- Gumb "POTRDI" (slika 1.G): uporablja se za potrditev nastavljenega načina delovanja.
- Svetleča ikona "PREDVIDENI PROGRAM" (slika 1.I): uporablja se za ogled nastavitve predvidenega programa.
- Svetleča ikona "POSAMEZNI DELOVNI CIKEL" (slika 1.L): uporablja se za ogled nastavitve posameznega delovnega cikla.
- Svetleča ikona "VRNITEV NA POSTAJO" (slika 1.H): uporablja se za ogled nastavitve prisilne vrnitve robotske kosilnice na polnilno postajo.
- Gumb "BLUETOOTH" (slika 1.M): uporablja ga izključno servisni center za diagnostične postopke.
- Svetleča ikona "ALARM" (slika 1.N): uporablja se za ogled alarmnih stanj.
- Svetleča ikona "AKUMULATOR" (slika 1.O): uporablja se za ogled napolnjenosti akumulatorja.

OPOMBA: Za podrobnejši opis zgoraj navedenih komand glejte kompletni priročnik.

### 3.3. DELOVANJE POLNILNE POSTAJE

Polnilna postaja je opremljena z indikatorsko lučko (slika 8.N) s spodaj opisanimi pomeni:

- Ugasnjena lučka: polnilna postaja ni napajana ali pa je nanjo priključen robot.
- Lučka sveti s stalno svetlobo: robotska kosilnica ni povezana s polnilno postajo in signal antene se pravilno prenaša.
- Utripajoča lučka: polnilna postaja ni pravilno konfigurirana ali pa je prišlo do okvare na polnilni postaji. Upoštevajte kompletni priročnik.

### 3.4. POLNLENJE AKUMULATORJA

Postopek "POLNLENJE AKUMULATORJA" omogoča polnjenje robotske kosilnice v ročnem načinu.

1. Robotsko kosilnico namestite na polnilno postajo (slika 9.R).

2. Potisnite robotsko kosilnico na polnilni postaji tako, da se bo priključil konektor za polnjenje (slika 9.S).
3. Pritisnite na gumb "STOP" (slika 9.A), da se odpre pokrov (slika 9.B) komandne konzole (slika 9.C).
4. Vključite robotsko kosilnico z gumbom "ON/OFF" (slika 9.E).
5. Svetleča ikona "AKUMULATOR" (slika 9.O) utripa z modro barvo; robotska kosilnica se polni.
6. Zaprite pokrov (slika 9.B).
7. Robotsko kosilnico pustite polniti vsaj toliko časa, kot je navedeno v odst. 2.3.3.

OPOMBA: Polnjenje akumulatorja pred zimskim uskladiščenjem je treba opraviti v skladu z navodili v odst. 4.3.

### 3.5. NASTAVITEV VIŠINE KOŠNJE

Za nastavitve višine košnje sledite vodenemu postopku v APLIKACIJI.



**OPOZORILO:**  
Med prilagajanjem višine košnje se ne dotikajte rezalne naprave.

OPOMBA: Dolžina tistega dela trave, ki ga kosilnica pokosi, ne sme presegati 10 mm.

### 4. VZDRŽEVANJE



**OPOZORILO:**  
Uporabljajte samo originalne nadomestne dele.



**OPOZORILO:**  
Nameščenih varnostnih naprav ne spreminjajte, ne predelajte, ne zaobidite in ne odstranjujte.



**OPOZORILO:**  
Nevarnost ureza rok.  
Uporabite zaščitne rokavice, da preprečite nevarnost ureza rok.



**OPOZORILO:**  
Nevarnost izmeta drobcev v oči.  
Uporabite zaščitna očala, da preprečite nevarnost izmeta drobcev v oči.



**POZOR:**  
Pretrana uporaba vode lahko povzroči prodiranje v notranjost in poškodovanje električnih komponent.



**PREPOVED:**  
Ne uporabljajte curkov vode pod pritiskom.



**PREPOVED:**  
Robotske kosilnice ne potopite v vodo niti v celoti niti delno, da ne povzročite nepopravljivih poškodb električnih in elektronskih komponent.



**PREPOVED:**  
Notranjih delov robotske kosilnice ne umivajte, da ne poškodujete električnih in elektronskih komponent.

**PREPOVED:**

Ne uporabljajte topil ali bencina, da ne poškodujete pobarvanih površin in plastičnih delov.

**4.1. PROGRAMIRANO VZDRŽEVANJE**

Za boljše delovanje in daljšo življenjsko dobo izdelek redno čistite in zamenjajte obrabljene dele.

Opravlja izvajajte s pogostnostjo, ki je navedena v tabeli.

POGOSTNOST	KOMPONENTE	VRSTA POSEGA
Tedensko	Rezilo	Očistite in preverite učinkovitost rezila. (Glejte odst. 4.2)  Če je rezilo zaradi udarca upognjeno ali obrabljeno, ga zamenjajte. (Glejte odst. 4.2)
	Kontakti za polnjenje	Očistite in odstranite morebitno oksidacijsko plast (Glejte kompletni priročnik)
Mesečno	Robotska kosilnica	Opravite čiščenje. (Glejte kompletni priročnik)
	Polnilna postaja in napajalni kabli	Kontrolirajte obrablenost ali morebitne poškodbe in po potrebi zamenjajte. (Glejte kompletni priročnik)
Na koncu sezone košnje ali vsakih šest mesecev, če se robotska kosilnica ne uporablja	Akumulator	Izvedite polnjenje akumulatorja pred shranjevanjem. (Glejte odst. 4.3)
Letno ali ob koncu sezone košnje	Robotska kosilnica	Opravite servis v pooblaščenem centru tehnične pomoči. (Glejte odst. 4.1)

Vsako leto je treba v pooblaščenem centru tehnične pomoči opraviti servis, da se robotska kosilnica ohrani v dobrem stanju.

OPOMBA: Morebitne okvare zaradi neizpolnitve letnega servisa ne bodo priznane v garanciji.

**4.2. ZAMENJAVA REZIL**

1. Pritisnite na gumb "STOP" (slika 1.A), da ustavite robotsko kosilnico in odprite zaščitni pokrov (slika 1.B).
2. Izvlecite varnostni ključ (slika 1.C).
3. Obrnite robotsko kosilnico na glavo in pazite, da ne poškodujete prosto gibljivega pokrova.
4. Odvijte pritrdilne vijake (slika 10.E).
5. Zamenjajte rezila (slika 10.D) in pritrdilne vijake (slika 10.E).
6. Privijte pritrdilne vijake (slika 10.E).

**4.3. ZIMSKOVZDRŽEVANJE AKUMULATORJA IN SKLADIŠČENJE**

1. Napolnite akumulator v skladu z vodenim postopkom v APLIKACIJI, ki je dostopen s strani "Nastavitve".
2. Očistite robotsko kosilnico (glejte kompletni priročnik).
3. Shranite robotsko kosilnico na suhem mestu in na varnem pred zmrzaljo ter se prepričajte, da je ugasnjena.

OPOMBA: Za podrobnejše informacije o postopku zimskega polnjenja akumulatorja glejte kompletni priročnik.

OPOMBA: Za veljavnost garancije za akumulator je treba zabeležiti polnjenje s postopkom v aplikaciji.

**4.4. ZAMENJAVA AKUMULATORJA**

Zamenjavo akumulatorja sme opraviti izključno SERVISNO OSEBJE PODJETJA STIGA.

Če je treba akumulator zamenjati, se obrnite na servisni center ali na svojega prodajalca.

**5. TRANSPORT, SKLADIŠČENJE IN ODSTRANJEVANJE****5.1. TRANSPORT**

OPOMBA: Za transport na velike razdalje je priporočljiva uporaba originalne embalaže.

1. Pritisnite na gumb "STOP" (slika 11.A), da ustavite robotsko kosilnico in odprite zaščitni pokrov (slika 11.B).
2. Izvlecite varnostni ključ (slika 11.C).
3. Očistite robotsko kosilnico (glejte kompletni priročnik).
4. Dvignite robotsko kosilnico za ročaj (slika 11.D) in pri nošenju pazite, da bo rezilo daleč od telesa.

**5.2. SKLADIŠČENJE**

Robotsko kosilnico morate uskladiščiti v vodoravnem položaju, na suhem mestu, zaščitenem pred zmrzaljo, potem ko ste jo očistili in opravili zimsko polnjenje akumulatorja (glejte pogl. 4). Med dolgimi obdobji nedejavnosti odklopite polnilno postajo in satelitsko referenčno postajo od električnega omrežja.

**5.3. ODSTRANITEV****OPOZORILO:**

Za odstranitev akumulatorja iz robotske kosilnice se obrnite na pooblaščen servisni center.

1. Embalažo izdelka je treba odstraniti na trajnosten način: v za to določenih zbiralnikih ali v pooblaščenih zbirnih centrih.
2. Odstranite robotsko kosilnico v skladu z lokalnimi zakonskimi predpisi.
3. Obrnite se na ustrezne ustanove za recikliranje in odstranjevanje, saj je robotska kosilnica uvrščena med OEEO (odpadno električno in elektronsko opremo).
4. Stare ali iztrošene akumulatorje je treba odstraniti na trajnosten način: v za to določenih zbiralnikih ali v pooblaščenih zbirnih centrih.

## 6. ODPRAVLJANJE TEŽAV



## OPOZORILO:

Ustavite robotsko kosilnico in vzpostavite varne pogoje (glejte odst. 1.4).

Spodaj je seznam morebitnih nepravilnosti, ki se lahko pojavijo med delovanjem.

MOTNJA	VZROKI	REŠITVE
Neobičajne vibracije. Robotska kosilnica je hrupna.	Poškodba rezalnega diska ali rezil	Zamenjajte poškodovane komponente (glejte odst. 4.2).
	Naprava za rezanje je blokirana z ostanki (trakovi, vrvmi, kosi plastike itd.).	Varno ugasnite robotsko kosilnico (glejte odst. 1.4). Sprostite rezilo.
	Robotska kosilnica je bila zagnana ob prisotnosti nepričakovanih ovir (padlih vej, pozabljenih predmetov itd.).	Varno ugasnite robotsko kosilnico (glejte odst. 1.4). Odstranite ovire in znova zaženite robotsko kosilnico.
Robotska kosilnica se v polnilni postaji ne postavi v pravilni položaj.	Okvara elektromotorja.	Motor je treba zamenjati; obrnite se na servisni center.
	Previsoka trava.	Zvišajte višino košnje (glejte odst. 3.5).
		Z običajno kosilnico opravite predhodno košnjo trate.
Lučka polnilne postaje se v polnilni postaji ne postavi v pravilni položaj.	Težave z anteno polnilne postaje.	Če težava ni odpravljena, se obrnite na servisni center.
	Ugreznitev terena v bližini polnilne postaje.	Obnovite pravilno postavitev polnilne postaje (Glejte odst. 2.3.1).
Lučka polnilne postaje se ne prižge, ko je robot ločen od polnilne postaje.	Polnilna postaja ni bila pravilno umerjena ali pa so v bližini postaje elektromagnetne motnje.	Ko odpravite vir motenj, umerite polnilno bazo prek aplikacije. Upoštevajte kompletni priročnik.
Lučka polnilne postaje utripa.	Ni električnega napajanja ali pa je prišlo do napake na polnilni postaji.	Preverite, ali je napajalnik pravilno priključen na električno vtičnico. Preverite, ali je priključni kabel napajalnika nepoškodovan.
	Prisotna je okvara na polnilni postaji. Upoštevajte kompletni priročnik.	Odklopite polnilno postajo od električnega napajanja in jo po nekaj minutah znova priključite. Če težava ni odpravljena, se obrnite na servisni center.
Na tipkovnici je prižgana opozorilna ikona	Polnilna postaja ni pravilno konfigurirana.	Konfigurirajte polnilno postajo prek aplikacije. Upoštevajte kompletni priročnik.
	Označuje stanje nepravilnosti/okvare.	Za več informacij glejte aplikacijo ali kompletni priročnik.
Robotska kosilnica se občasno ustavlja sredi delovnega območja	Šibek signal GPS	Če težava ni odpravljena, se obrnite na servisni center

## 7. TEHNIČNI PODATKI

TEHNIČNE SPECIFIKACIJE	TIP: SRSA01 (glejte etiketo izdelka)	TIP: SRBA01 (glejte etiketo izdelka)
Dimenzije (ŠxVxG)	413 x 252 x 560 [mm]	529 x 299 x 695 [mm]
Teža robotske kosilnice	Odvisno od modela: 8,1 [kg]; 8,5 [kg] (*)	Odvisno od modela: 12,5 [kg]; 13,5 [kg] (*)
Višina košnje (Min–Max)	20–60 [mm]	20–65 [mm]
Premer rezila	180 [mm]	260 [mm]
Hitrost košnje	2850+/-50 [rpm]	2400+/-50 [rpm]
Hitrost premikanja	22 [m/min]	Odvisno od modela: 24 [m/min]; 28 [m/min] (*)
Maksimalni naklon	45 %	50 %
Maksimalni naklon vzdolž oboda	20 %	
Sistem košnje	4 vrtljiva rezila	6 vrtljiva rezila
Koda rezalne naprave	322104105/0	
Izmerjena raven zvočne moči	57 [dB] (A)	56 [dB] (A)
Negotovost glede emisij hrupa, KWA	1,47 [dB] (A)	0,56 [dB] (A)
Zajamčena raven zvočne moči	59 [dB] (A)	57 [dB] (A)
Raven hrupa na ušesu upravljavca	46,3 [dB] (A)	45,2 [dB] (A)
Klasifikacija IP robotske kosilnice	IPX5	
Klasifikacija IP polnilne postaje	IPX1	
Klasifikacija IP napajalnika	IP67	
Delovna temperatura okolja robotske kosilnice [°C]	0–50	
Delovna temperatura okolja polnilne postaje [°C]	-10–50	
Delovna temperatura okolja napajalnika [°C]	-10–50	
Delovna zmogljivost	Odvisno od modela (*)	Odvisno od modela (*)
Napajanje	Vhod: 100–240 VAC, 1,2 A; izhod: 30 VDC, 2 A	Odvisno od modela: Vhod: 100–240 VAC, 1,2 A; izhod: 30 VDC, 2 A; Vhod: 200–240 VAC, 0,8 A; izhod: 30 VDC, 4 A (*)
Model akumulatorja	Odvisno od modela: 25,2 V - 2 Ah; 25,2 V - 2,5 Ah; 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 6 Ah (*)	Odvisno od modela: 25,2 V - 5 Ah; 25,2 V - 2x5 Ah; 25,2 V - 2x6 Ah (*)
Čas polnjenja	Odvisno od modela: 60 [min]; 80 [min]; 150 [min] (*)	Odvisno od modela: 150 [min]; 180 [min] (*)
Povezljivost	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Navigacijska tehnologija	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Za dodatne informacije o posameznem modelu glejte kompletni priročnik, ki je na voljo na spletu (glejte kodo QR na prvi strani te knjižice).



Полный текст руководства доступен:

- ▷ на веб-сайте [stiga.com](http://stiga.com)
- ▷ в приложении STIGA.GO, доступном в App Store и Google Play
- ▷ методом сканирования QR-кода



ПРИМЕЧАНИЕ: указания, приведенные в настоящем руководстве, действительны для всех автономных моделей робота-газонокосилки. Если не указано иное, рисунки относятся к платформе SRSA01.

ПРИМЕЧАНИЕ: данное руководство содержит основные инструкции, в основном относящиеся к технике безопасности. Для правильной установки необходимо внимательно прочитать и соблюдать все положения руководства по эксплуатации (см. выше).

- c. Периодически проводите визуальный осмотр ножей, болтов ножей и режущего инструмента, чтобы убедиться, что они не изношены и не повреждены. Заменяйте изношенные или поврежденные ножи и болты попарно, чтобы сохранить балансировку машины.
- d. По периметру рабочей зоны машины должны быть размещены предупреждающие знаки, если она используется в общественных или открытых для публики местах. Знаки должны содержать следующую информацию: «Внимание! Автоматическая газонокосилка! Не приближайтесь к машине! Следите за детьми!»

### 1.1.1. ПРИНЦИП РАБОТЫ

#### Общие сведения

- a. Не используйте машину с неисправными ограждениями или отсутствующими предохранительными устройствами, например, без защиты.
- b. Не приближайте руки и ноги к вращающимся частям и не помещайте их под ними. Всегда держитесь на расстоянии от разгрузочного отверстия.
- c. Не прикасайтесь к подвижным узлам машины, пока они полностью не остановятся.
- d. Во время работы машины всегда надевайте прочную обувь и длинные брюки.
- e. Никогда не поднимайте и не транспортируйте машину с включенным двигателем.
- f. Снимайте отключающее устройство:
  - Перед устранением засора;
  - До того, как приступить к проверке, очистке или обслуживанию машины.
- g. Не оставляйте работающую машину без присмотра в присутствии домашних животных, детей или других людей.

#### Техобслуживание и хранение

- a. Плотно затяните все гайки, болты и винты для безопасной работы машины.
- b. Часто проверяйте робот-газонокосилку на предмет износа или ухудшения состояния.

## 1. БЕЗОПАСНОСТЬ

### ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:

**Внимательно прочитайте настоящее руководство перед использованием машины и сохраните его на будущее.**

### 1.1. БЕЗОПАСНЫЕ МЕТОДЫ ЭКСПЛУАТАЦИИ

#### Обучение

- a. Внимательно прочтите указания, ознакомьтесь с управлением и правильным использованием машины.
- b. Никогда не позволяйте детям, людям с ограниченными физическими, сенсорными или умственными способностями, а также людям, не имеющим опыта и знаний, либо не ознакомившимся с настоящим руководством, использовать машину. Местные нормативные требования могут ограничивать возраст оператора.
- c. Оператор или пользователь несет ответственность за несчастные случаи или опасные ситуации, в которых оказываются вовлечены третьи лица или чужое оборудование.

#### Подготовка

- a. Убедитесь, что автоматическое ограждение по периметру правильно запрограммировано, согласно указаниям данного руководства.
- b. Периодически осматривайте рабочую зону машины и удаляйте камни, палки, кабели и другие посторонние предметы, которые могут помешать работе.

- с. В целях безопасности необходимо заменять изношенные или поврежденные детали.
- д. Убедитесь, что ножи заменяются исключительно на подходящие запчасти.
- е. Убедитесь, что аккумуляторные батареи заряжаются с помощью подходящего зарядного устройства, рекомендованного изготовителем. Неправильное использование может вызвать электрические удары, перегрев или утечку едкой жидкости из аккумуляторной батареи.
- ф. В случае утечки электролита промойте водой/нейтрализующим средством и обратитесь за медицинской помощью в случае его попадания в глаза.
- г. Техническое обслуживание машины должно проводиться в соответствии с указаниями изготовителя.

## 1.2. ОПИСАНИЕ ИЗДЕЛИЯ

Робот-газонокосилка (Рис. 2.А) был разработан и изготовлен для автоматической стрижки травы в садах и на газонах в любое время дня и ночи.

В зависимости от характеристик газона, робот-газонокосилку можно запрограммировать для работы на нескольких участках, границы которых очерчены виртуально. Данные участки сообщаются друг с другом посредством виртуально обозначенных переходов. Во время работы робот-газонокосилка косит траву на участке, обозначенном виртуальной границей (Рис. 2.В). Когда робот-газонокосилка приближается к виртуальной границе (Рис. 2.В) или встречает препятствие (Рис. 2.С), он меняет траекторию в соответствии с выбранным режимом перемещения.

Робот-газонокосилка выполняет автоматическое и полное выкашивание очерченного газона.

Изделие использует спутниковый сигнал и нуждается в автономной зарядной станции (Рис. 2.Ф, 2.Г) с интегрированной опорной спутниковой станцией (Рис. 3.С), которую можно также установить отдельно. Робот-газонокосилка и опорная спутниковая станция взаимодействуют друг с другом через модули 3G/4G, оснащенные SIM-картой. В основе технологии работы робота-газонокосилки лежит обмен данными между облачным сервисом STIGA и непосредственно роботом. Платный абонемент является обязательным для работы робота-газонокосилки, а абонентская плата зависит от требуемого объема данных. Для эксплуатации изделия также требуется мобильное устройство (смартфон).

Любое другое использование может стать источником опасности и причинить ущерб людям и/или имуществу. Входят в понятие неправильного использования (в качестве примера, но не ограничиваясь этими случаями): перевозка на машине взрослых людей, детей или животных; использование машины для собственного перемещения; использование машины для буксировки или подталкивания грузов; использование машины для стрижки нетравянистых растений.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Платный абонемент является обязательным для работы робота-газонокосилки, а абонентская плата зависит от требуемого объема данных.

## 1.3. СИМВОЛЫ И ЯРЛЫКИ



### ВНИМАНИЕ:

Прежде чем включить изделие, ознакомьтесь с руководством пользователя.



### ВНИМАНИЕ:

Опасность отбрасывания предметов в человека. Во время работы держитесь на безопасном расстоянии от машины.



### ВНИМАНИЕ:

Не вставляйте руки или ноги в выемку для режущего инструмента. Снимите отключающее устройство перед обслуживанием машины или перед ее подъемом.



### ВНИМАНИЕ:

Не вставляйте руки или ноги в выемку для режущего инструмента. Не залезайте на машину.



### ЗАПРЕТ:

Убедитесь, что во время работы машины в рабочей зоне нет людей (особенно детей, пожилых людей или инвалидов) и домашних животных. Когда машина работает, дети, домашние животные и посторонние должны находиться на безопасном расстоянии.



### ЗАПРЕТ:

Не используйте очистители высокого давления для очистки или мойки машины.

## 1.4. БЕЗОПАСНАЯ ОСТАНОВКА И ВЫКЛЮЧЕНИЕ РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ



### ОБЯЗАТЕЛЬНОЕ УСЛОВИЕ:

Всегда выключайте робот-газонокосилку в условиях безопасности перед любой операцией по очистке, транспортировке или техническому обслуживанию.

1. Нажмите кнопку "STOP" (Рис. 1.А), чтобы безопасно остановить робот-газонокосилку, и откройте защитную крышку (Рис. 1.В).
2. Нажмите на кнопку выключения (Рис. 1.Е) на несколько секунд и дождитесь, пока светодиодный индикатор на кнопке погаснет.
3. Только после того, как светодиодный индикатор погаснет (Рис. 1.Е), извлеките ключ безопасности (Рис. 1.Д), чтобы выключить робот-газонокосилку в условиях безопасности.
4. Закройте защитную крышку (Рис. 1.В).
5. Робот-газонокосилка останавливается или выключается в условиях безопасности.

## 2. УСТАНОВКА



### ВНИМАНИЕ:

Не модифицируйте, не повреждайте, не удаляйте и не отключайте установленные защитные устройства.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Для получения дополнительных разъяснений по установке изделия свяжитесь с дилером STIGA.

**КОМПЛЕКТУЮЩИЕ ДЛЯ УСТАНОВКИ (Рис. 3)**

(А) Зарядная станция, (В) Блок питания для зарядной станции, (С) Опорная спутниковая станция, (D) Крепежные винты для зарядной станции, (Е) Кронштейн для отдельной установки опорной спутниковой станции, (F) Блок питания для отдельной установки опорной спутниковой станции (опция), (G) кабели-удлинители на 5 м или 15 м, (H) Мобильное устройство (не входит в комплектацию).

**2.1. ПРОВЕРКА СООТВЕТСТВИЯ ТРЕБОВАНИЯМ ДЛЯ УСТАНОВКИ**

**2.1.1. ПРОВЕРКА ГАЗОНА:**

- Проверьте состояние газона, чтобы установить виртуальные границы, расположение препятствий и участков, которые необходимо исключить.
- Выворачивайте почву, чтобы во время дождя не образовывались лужи.

**2.1.2. ПРОВЕРКИ ПЕРЕД УСТАНОВКОЙ ЗАРЯДНОЙ СТАНЦИИ, БЛОКА ПИТАНИЯ И ОПОРНОЙ СПУТНИКОВОЙ СТАНЦИИ:**



**ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:**

Необходимо обеспечить розетку, соответствующую действующему законодательству страны эксплуатации изделия.



**ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:**

Поставляемая цепь должна быть защищена дифференциальным выключателем (УЗО) с током срабатывания не выше 30 мА.



**ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:**

Не подключайте блок питания к розетке, если вилка или кабель повреждены.

Не подключайте и не прикасайтесь к поврежденному кабелю, пока он не будет отключен от источника питания.

Поврежденный кабель может привести к соприкосновению с частями, находящимися под напряжением.

1. Обеспечьте ровную площадку на краю газона для размещения зарядной станции. Зарядная станция должна быть установлена в месте, до которого доходит сигнал со спутника, предпочтительно в той части сада, откуда обеспечивается полный обзор неба.
2. На участке перед зарядной станцией должна быть лишённая препятствий полоса шириной не менее 2 м и длиной не менее 3 м.
3. Если из точки установки зарядной станции не обеспечивается полный обзор неба, то опорную спутниковую станцию необходимо установить в другом месте.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Под полным обзором неба подразумевается беспрепятственная видимость под углом не менее 120 градусов во всех направлениях.



**ВНИМАНИЕ:**

Кабель питания, блок питания, удлинитель и любые другие электрические кабели, не имеющие отношения к изделию, должны оставаться за пределами зоны стрижки, во избежание их соприкосновения с опасными движущимися частями и повреждения кабелей, что может привести к контакту с частями, находящимися под напряжением.

4. Подготовьте место для установки блока питания, чтобы ни при каких погодных условиях он не оказался погруженным в воду. Рекомендуется устанавливать блок питания в закрытом помещении, защищенном от атмосферного воздействия и недоступном для посторонних лиц.

**2.1.3. ПРОВЕРКИ ПЕРЕД УСТАНОВКОЙ ВИРТУАЛЬНЫХ ГРАНИЦ:**

1. Убедитесь, что максимальный уклон рабочей зоны меньше или равен 45% или 50%, в зависимости от модели (см. Пункт 7 ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ). При установке виртуальных границ соблюдайте правила, приведенные на Рис. 4.



**ВНИМАНИЕ:**

Робот может носить траву на участках с максимальным уклоном 45% или 50%, в зависимости от модели.

В случае несоблюдения предписаний робот может скользить и выйти за пределы рабочей зоны.



**ВНИМАНИЕ:**

Зоны газона, в которых превышает допустимый уклон, не могут обрабатываться роботом. Установите виртуальную границу до уклона и исключите из зоны стрижки этот участок газона.

2. Проверьте состояние всей рабочей зоны: оцените препятствия и участки, которые необходимо исключить из рабочей зоны, и которые необходимо запрограммировать как зоны, которых следует избегать.

**2.2. КРИТЕРИИ ПО ОЧЕРЧИВАНИЮ ГРАНИЦ РАБОЧИХ ЗОН И ПЕРЕХОДОВ**

1. Если тротуар или дорожка находятся на том же уровне, что и газон, то виртуальная граница может проходить по краю тротуара (Рис. 5.А).
2. Если на участке имеются бассейн, пруд или яма, то виртуальная граница должна быть запрограммирована на расстоянии не менее 1 метра от их края. Если бассейн, пруд или яма расположены в конце спуска, то виртуальная граница должна быть запрограммирована на расстоянии не менее 1,5 метров от их края (Рис. 5.В).
3. При наличии деревьев с выступающими корнями виртуальная граница должна быть запрограммирована таким образом, чтобы робот-газонокосилка не проходил по неровным участкам (Рис. 5.С).
4. Виртуальная граница должна быть запрограммирована таким образом, чтобы робот-газонокосилка всегда находился на расстоянии не менее 30 см от участков, посыпанных гравием или щебнем (Рис. 5.Д).
5. При наличии наклонных участков соблюдайте указания, изложенные в пункте 2.1.3.
6. В случае сплошных элементов конструкции (стенки, ограды, изгороди и т.д.) высотой более 50 см виртуальная граница должна быть запрограммирована на расстояние не менее 40 см от таковых (Рис. 5.Е).
7. Во всех остальных случаях виртуальная граница должна выдерживать минимальное расстояние в 30 см между роботом-газонокосилкой и препятствием (Рис. 5.Ф).
8. При очерчивании границ препятствий, расстояние между которыми составляет менее 150 см, обозначать их как единое препятствие, соблюдая указанные выше расстояния (Рис. 5.Г).

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Рабочая зона и в целом зоны, по которым может перемещаться робот-газоносоилка, должны быть обнесены ограждением, предотвращающим доступ.

**2.2.1. УЗНИЕ ПРОХОДЫ**

1. При наличии узких проходов расстояние между двумя виртуальными границами должно быть  $Z \geq 2$  м (Рис. 6.А).
2. В проходе, в котором расстояние между виртуальными границами составляет  $< 2$  м, зона после сужения (Рис. 6.А) недостижима для робота-газоносоилки в автоматическом режиме. В этом случае необходимо запрограммировать две отдельные виртуальные зоны стрижки (Рис. 6.В) и соединить их виртуальным переходом (Рис. 6.С). См. полное руководство.

**2.2.2. ПЕРЕХОДЫ**

Участки сада, между которыми расположены зоны, не подлежащие стрижке, должны быть соединены между собой специальными переходами. Переходы должны соблюдать ограничение максимального уклона в 20%.

1. Среди возможных маршрутов для перехода определите самый простой, который позволит обеспечить максимальное расстояние от любых препятствий и не будет проходить по зонам, обычно используемым для парковки автомобилей, проезда транспортных средств или движения потоков людей.
2. Переход включает в себя зону маневрирования, простирающуюся на 1 м вправо и 1 м влево от запрограммированной траектории (Рис. 7.А). Необходимо соблюдать следующее минимальное расстояние между зоной маневрирования и различными элементами сада: 30 см от препятствий, ограниченных виртуальными периметрами или зонами, не подлежащими стрижке (Рис. 7.В), 30 см от неподвижных препятствий с не обозначенными границами или сплошных элементов конструкций (Рис. 7.С), 1 м от дорог общего пользования (Рис. 7.Д), 1 м от бассейнов (Рис. 7.Е), 1 м от пешеходных дорожек (Рис. 7.Ф), 1 м от обрывов или крутых склонов (Рис. 7.Г).
3. В узких проходах, где соблюдение указанного выше расстояния невозможно, необходимо установить вдоль прохода непреодолимые барьеры, если их еще нет.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Запрограммированные переходы, включенные в траекторию узких проходов, могут иметь недостаточный прием спутникового сигнала, что влияет на точность работы робота-газоносоилки.

**2.3. УСТАНОВКА КОМПЛЕКТУЮЩИХ****ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:**

Используйте исключительно зарядное устройство и блок питания, поставленные изготовителем. Использование неподходящего оборудования может привести к поражению электрическим током и/или перегреву.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Опасность порезов рук.

Используйте защитные перчатки, чтобы не порезать руки.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Опасность попадания пыли в глаза.

Используйте защитные очки, чтобы пыль не попала в глаза.

**ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ ОПАСНОСТЬ:**

Подключайте изделие к источнику питания только по завершении всех операций по установке. При необходимости во время установки отключите общее питание.

**2.3.1. УСТАНОВКА ЗАРЯДНОЙ СТАНЦИИ**

Зарядную станцию можно установить на краю рабочей зоны или в зоне, сообщаемой с ней через переход.

1. Проверьте соответствие требованиям к установке, как указано в пункте 2.1.2.
2. При необходимости подготовьте почву так, чтобы поверхность зарядной станции (Рис. 8.Л) находилась на одном уровне с газоном. Почва должна быть идеально ровной и плотной, чтобы избежать деформации поверхности зарядной станции.
3. Прикрепите зарядную станцию (Рис. 8.Л) к грунту с помощью крепежных винтов (Рис. 8.М).
4. Проверьте, что опорная спутниковая станция (Рис. 8.А) подключена к зарядной станции через специальный разъем.
5. Подключите блок питания к зарядной станции и прикрутите разъем.
6. Подключите вилку блока питания к розетке.
7. Убедитесь, что, когда робот-газоносоилка не находится на зарядной станции, индикатор на зарядной станции (Рис. 8.Н) горит (см. пункт 3.3)

**2.3.2. УСТАНОВКА ОПОРНОЙ СПУТНИКОВОЙ СТАНЦИИ**

Опорная спутниковая станция (Рис. 8.А) нуждается в полном обзоре неба. Она поставляется с зарядной станцией и устанавливается под защитной крышкой (Рис. 8.С).

Если зарядная станция (Рис. 8.Л) не размещена в зоне, из которой обеспечивается полный обзор неба, то необходимо снять опорную спутниковую станцию (Рис. 8.А) с зарядной станции и разместить ее в месте, из которого обеспечивается полный обзор неба. Под полным обзором неба подразумевается беспрепятственная видимость под углом не менее 120 градусов во всех направлениях. Руководствуйтесь полным текстом руководства для отдельной установки опорной спутниковой станции.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

По соображениям безопасности опорную спутниковую станцию нельзя перемещать после того, как будут запрограммированы виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать. В противном случае робот-газоносоилка может выйти за пределы запрограммированной рабочей зоны. При изменении положения опорной станции требуется перепрограммирование.

**2.3.3. ЗАРЯДКА РОБОТА-ГАЗОНОСОИЛКИ ПОСЛЕ УСТАНОВКИ**

Перед первым использованием изделия заряжайте батареи в течение не менее 2 часов.

**2.4. ПРОГРАММИРОВАНИЕ ВИРТУАЛЬНЫХ ГРАНИЦ, ПЕРЕХОДОВ И ЗОН, КОТОРЫХ СЛЕДУЕТ ИЗБЕГАТЬ**

Программирование виртуальных границ, переходов и зон, которых следует избегать, осуществляется с помощью пошаговых процедур в приложении «STIGA.GO». Согласно процедуре, вы должны вручную управлять роботом-газоносоилкой, идя рядом с ним, в соответствии с общими критериями, изложенными в пункте 2.2.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Рабочая зона и маршруты перемещения машины должны быть заданы таким образом, чтобы исключить их пролегание через общественные места, а также зоны, обычно используемые для парковки, проезда транспортных средств или движения потоков людей, во избежание нанесения ущерба людям, имуществу, а также аварий.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

В целях собственной безопасности и во избежание нанесения ущерба людям, животным или имуществу оператор должен сначала ознакомиться с зоной, в которой предполагается вручную управлять роботом-газонокосилкой. Во время управления роботом соблюдайте осторожность, чтобы не упасть.

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Рабочая зона и в целом зоны, по которым может перемещаться робот-газонокосилка, должны быть обнесены ограждением, предотвращающим доступ.

Обеспечьте надлежащее ограждение или следите за роботом-газонокосилкой во время работы.

### 3. ПРИНЦИП РАБОТЫ

#### 3.1. РАБОТА РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ В РУЧНОМ РЕЖИМЕ

Робот-газонокосилку можно использовать без программирования рабочего времени. В этом режиме робот-газонокосилка выполняет рабочий цикл, возвращается на зарядную станцию и остается там до следующего ручного запуска.

Для использования машины в этом режиме необходимо, в любом случае, запрограммировать виртуальные границы, переходы и зоны, которых следует избегать (См. пункт 2.4)

1. Разместите робот-газонокосилку на зарядной станции или, в любом случае, внутри периметра установки.
2. Нажмите кнопку "STOP" (Рис. 1.A), чтобы открыть крышку (Рис. 1.B) и получить доступ к консоли управления (Рис. 1.C).
3. Держите нажатой кнопку "ON/OFF" (Рис. 1.E) в течение 5 секунд, чтобы включить робот-газонокосилку.
4. Нажмите кнопку «ВЫБОР РЕЖИМА» (Рис. 1.F), пока не будет мигать только индикатор "ОДИНОЧНЫЙ РАБОЧИЙ ЦИКЛ" (Рис. 1.L).
5. Нажмите кнопку "ПОДТВЕРДИТЬ" (Рис. 1.G). Индикатор (Рис. 1.L) загорится красным светом в знак подтверждения операции.
6. Закройте крышку (Рис. 1.B). Робот-газонокосилка приступит к работе.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** этот режим может не гарантировать надлежащего покрытия площади газона как с точки зрения времени, так и с точки зрения одностороннего результата стрижки, особенно если сад имеет неправильную форму. Для извлечения максимальной пользы из робота-газонокосилки рекомендуется выполнить программирование рабочего времени.

#### 3.2. ОПИСАНИЕ ОРГАНОВ УПРАВЛЕНИЯ РОБОТА-ГАЗОНОКОСИЛКИ

Список органов управления, индикаторов и их функций:

- Кнопка "STOP" (Рис. 1.A): используется для безопасного останова робота-газонокосилки.

- «КЛЮЧ БЕЗОПАСНОСТИ» (Рис. 1.D): используется для безопасного выключения робота-газонокосилки.
- Кнопка "ON/OFF" (Рис. 1.E): используется для включения и выключения робота-газонокосилки и для сброса аварийных сигналов.
- Кнопка «ВЫБОР РЕЖИМА» (Рис. 1.F): она нужна для выбора режима работы робота-газонокосилки и для его принудительного возврата на зарядную станцию.
- Кнопка "ПОДТВЕРДИТЬ" (Рис. 1.G): она нужна для подтверждения заданного режима работы.
- Световой индикатор "ЗАПРОГРАММИРОВАННАЯ ПРОГРАММА" (Рис. 1.I): он нужен для отображения параметров запрограммированной программы.
- Световой индикатор "ОДИНОЧНЫЙ РАБОЧИЙ ЦИКЛ" (Рис. 1.L): он нужен для отображения параметров одиночного рабочего цикла.
- Световой индикатор "ВОЗВРАТ НА СТАНЦИЮ" (Рис. 1.H): он используется для отображения параметров принудительного возврата робота-газонокосилки на зарядную станцию.
- Кнопка "BLUETOOTH" (Рис. 1.M): используется только сервисным центром для выполнения диагностики.
- Световой индикатор "АВАРИЯ" (Рис. 1.N): он используется для отображения аварийных состояний.
- Световой индикатор "БАТАРЕЯ" (Рис. 1.O): он используется для отображения состояния заряда батареи.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Более подробное описание вышеуказанных органов управления содержится в полном тексте руководства.

#### 3.3. ПРИНЦИП РАБОТЫ ЗАРЯДНОЙ СТАНЦИИ

Зарядная станция оснащена световым индикатором (Рис. 8.N), который загорается, как приведено ниже:

- Индикатор не горит: зарядная станция отключена от источника питания или робот находится на станции.
- Индикатор горит непрерывно: робот-газонокосилка не подключен к зарядной станции, и сигнал антенны передается правильно.
- Мигающий индикатор: зарядная станция настроена неправильно либо неисправна. См. полное руководство.

#### 3.4. ЗАРЯДКА БАТАРЕИ

Процедура "ЗАРЯДКА БАТАРЕИ" позволяет вручную заряжать робот-газонокосилку.

1. Разместите робот-газонокосилку на зарядной станции (Рис. 9.R).
2. Поместите робот-газонокосилку на зарядную станцию, пока не защелкнется разъем для зарядки (Рис. 9.S).
3. Нажмите кнопку "STOP" (Рис. 9.A), чтобы открыть крышку (Рис. 9.V) и получить доступ к консоли управления (Рис. 9.C).
4. Включите робот-газонокосилку с помощью кнопки "ON/OFF" (Рис. 9.E).
5. Световой индикатор "БАТАРЕЯ" (Рис. 9.O) мигает синим светом, робот-газонокосилка заряжается.
6. Закройте крышку (Рис. 9.V).
7. Оставьте робот-газонокосилку заряжаться, по крайней мере, на время, указанное в пункте 2.3.3.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Зарядку аккумуляторной батареи перед зимним хранением необходимо выполнять, как указано в Пункте 4.3.

#### 3.5. РЕГУЛИРОВКА ВЫСОТЫ СТРИЖКИ

Для выполнения регулировки высоты стрижки следуйте пошаговой процедуре в приложении.



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**  
Не прикасайтесь к режущему инструменту во время регулировки высоты стрижки.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Длина срезаемой роботом-газонокосилкой части травы не должна превышать 10 мм.

## 4. ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**  
Используйте только оригинальные запчасти.



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**  
Не модифицируйте, не повреждайте, не удаляйте и не отключайте установленные защитные устройства.



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**  
Опасность порезов рук.  
Используйте защитные перчатки, чтобы не порезать руки.



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**  
Опасность попадания пыли в глаза.  
Используйте защитные очки, чтобы пыль не попала в глаза.



**ВНИМАНИЕ:**  
Избыточное количество воды может привести к проникновению воды, с повреждением электрических частей.



**ЗАПРЕТ:**  
Не используйте струи воды под давлением.



**ЗАПРЕТ:**  
Чтобы не повредить необратимым образом электрические и электронные компоненты, нельзя погружать робот-газонокосилку полностью или частично в воду.



**ЗАПРЕТ:**  
Чтобы не повредить электрические и электронные компоненты, не мойте внутренние части робота-газонокосилки.



**ЗАПРЕТ:**  
Чтобы не повредить окрашенные поверхности и пластиновые компоненты, не используйте растворители или бензин.

### 4.1. ПЛАНОВОЕ ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

Для повышения эффективности работы и увеличения срока службы не забывайте регулярно чистить изделие и заменять изношенные детали.

Выполняйте обслуживание с периодичностью, указанной в таблице.

ЧАСТОТА	КОМПОНЕНТ	ТИП ОПЕРАЦИИ
Еженедельно	Нож	Очистка и проверка эффективности ножа. (см. пункт 4.2)  Если нож погнулся от удара или сильно изношен, замените его. (см. пункт 4.2)
	Контакты зарядной станции	Очистите и уберите следы окисления. (См. полное руководство)
Ежемесячно	Робот-газонокосилка	Проведите очистку. (См. полное руководство)
	Зарядная станция и кабели питания	Проверьте наличие признаков износа и при необходимости замените их. (См. полное руководство)
По окончании сезона или раз в шесть месяцев, если робот-газонокосилка не используется	Батарея	Зарядите батарею перед хранением. (см. пункт 4.3)
Раз в год или по окончании сезона	Робот-газонокосилка	Пройдите техосмотр в авторизованном сервисном центре. (см. пункт 4.1)

Для поддержания роботагазонокосилки в рабочем состоянии необходимо ежегодно проходить техосмотр в авторизованном сервисном центре.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** гарантия не распространяется на любые неисправности, вызванные отсутствием прохождения ежегодного техосмотра.

### 4.2. ЗАМЕНА РЕЖУЩЕГО ИНСТРУМЕНТА

1. Нажмите кнопку "STOP" (Рис. 1.A), чтобы остановить робот-газонокосилку, и откройте защитную крышку (Рис. 1.B).
2. Извлеките ключ безопасности (Рис. 1.C).
3. Переверните робот-газонокосилку вверх дном, стараясь не повредить плавающую крышку.
4. Отвинтите крепежные винты (Рис. 10.E).
5. Замените ножи (Рис. 10.D) и крепежные винты (Рис. 10.E).
6. Затяните крепежные винты (Рис. 10.E).

### 4.3. ПОДГОТОВКА БАТАРЕИ К ЗИМЕ И ХРАНЕНИЕ

1. Зарядите аккумулятор согласно пошаговой процедуре, приведенной в Приложении, на странице «Настройки».
2. Очистите робот-газонокосилку (См. полное руководство).
3. Храните робот-газонокосилку в сухом месте, где он не будет подвержен морозу, и удостоверьтесь, что он выключен.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Подробное описание процедуры зарядки для подготовки к зиме изложено в полном тексте руководства.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Для того, чтобы гарантия на аккумуляторную батарею оставалась в силе, требуется регистрация процедуры зарядки через приложение.

### 4.4. ЗАМЕНА АККУМУЛЯТОРНОЙ БАТАРЕИ

Замену батареи может выполнять исключительно ПЕРСОНАЛ СЛУЖБЫ ТЕХНИЧЕСКОЙ ПОДДЕРЖКИ STIGA.

Если необходимо заменить аккумуляторную батарею, обращайтесь в сервисный центр или к вашему дилеру.

## 5. ТРАНСПОРТИРОВКА, ХРАНЕНИЕ И УТИЛИЗАЦИЯ

### 5.3. УТИЛИЗАЦИЯ

#### 5.1. ТРАНСПОРТИРОВКА

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Рекомендуется использовать оригинальную упаковку для транспортировки на большие расстояния.

1. Нажмите кнопку "STOP" (Рис. 11.А), чтобы остановить робот-газонокосилку, и откройте защитную крышку (Рис. 11.В).
2. Извлеките ключ безопасности (Рис. 11.С).
3. Очистите робот-газонокосилку (См. полное руководство).
4. Поднимите робот-газонокосилку за специальную ручку (Рис. 11.Д) и перенесите его, следя за тем, чтобы режущий инструмент находился как можно дальше от тела.

#### 5.2. ХРАНЕНИЕ

После очистки и подготовки аккумуляторной батареи к зиме необходимо хранить робот-газонокосилку в горизонтальном положении, в сухом месте, где он не будет подвержен морозу (см. Гл. 4). Во время длительных простоев отключайте зарядную станцию и опорную спутниковую станцию от электросети.



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Для того чтобы извлечь аккумуляторную батарею из робота-газонокосилки, обратитесь в авторизованный сервисный центр.

1. Утилизируйте упаковку изделия экологически безопасным способом, используя специальные контейнеры или сдав ее в центр сбора отходов.
2. Утилизируйте робот-газонокосилку в соответствии с требованиями местного законодательства.
3. Сдайте оборудование в центр переработки и утилизации, так как робот-газонокосилка классифицируется как ОЭЭО (отходы электрического и электронного оборудования).
4. Утилизируйте старые или отработанные батареи экологически безопасным способом, используя специальные контейнеры или сдав их в центр сбора отходов.

## 6. УСТРАНЕНИЕ НЕИСПРАВНОСТЕЙ



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (См. Пункт 1.4).

Ниже приведен список неполадок, которые могут возникнуть во время работы.

НЕПОЛАДКА	ПРИЧИНЫ	УСТРАНЕНИЕ
Аномальная вибрация. Робот-газонокосилка работает шумно.	Диск или ножи повреждены	Замените поврежденные комплектующие (См.Пункт 4.2).
	Режущий инструмент застревает из-за наличия отходов работы (ленты, веревки, куски пластмассы и т.д.)	Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (См. Пункт 1.4). Разблокируйте нож.
	Запуск робота-газонокосилки произошел при наличии предусмотренных препятствий (упавшие ветки, забытые предметы и т.д.).	Выключите робот-газонокосилку и приведите его в безопасное состояние (См. Пункт 1.4). Устраните препятствия и снова запустите робот-газонокосилку.
	Электрический двигатель в состоянии аварии. Трава слишком высокая.	Замените двигатель, обратитесь в сервисный центр. Увеличьте высоту стрижки (См. Пункт 3.5). Выполнить предварительную стрижку в зоне с нормальной газонокосилкой.
Робот-газонокосилка не устанавливается правильно внутри зарядной станции.	Неисправность антенны зарядной станции.	Если проблема не решилась, обратитесь в сервисный центр.
	Оседание земли рядом с зарядной станцией. Зарядная станция откалибрована неправильно, либо рядом с ней имеются электромагнитные помехи.	Восстановите правильное положение зарядной станции. (см. пункт 2.3.1). После устранения источника помех откалибруйте зарядную станцию через приложение. См. полное руководство.
Индикатор зарядной станции не загорается, когда робот находится вне зарядной станции.	Отсутствует электроснабжение или зарядная станция неисправна.	Проверьте правильное соединение с розеткой блока питания. Проверьте целостность соединительного кабеля блока питания.
Индикатор зарядной станции мигает.	Зарядная станция неисправна. См. полное руководство.	Отключите зарядную станцию от источника питания, а через несколько минут снова подключите. Если проблема не решилась, обратитесь в сервисный центр.
	Зарядная станция настроена неправильно.	Настройте зарядную станцию через приложение. См. полное руководство.
На клавиатуре загорелся индикатор Warning	Он указывает на аномалию/неполадку.	Дополнительную информацию можно узнать из приложения или из полного текста руководства
Робот-газонокосилка на время останавливается в рабочей зоне	Слабый сигнал GPS	Если проблема не решилась, обратитесь в сервисный центр

## 7. ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	ТИП: SRSA01 (см. этикетку изделия)	ТИП: SRBA01 (см. этикетку изделия)
Габариты (ШхВхГ)	413 x 252 x 560 [мм]	529 x 299 x 695 [мм]
Вес робота-газонокосилки	В зависимости от модели: 8,1 [кг]; 8,5 [кг] (*)	В зависимости от модели: 12,5 [кг]; 13,5 [кг] (*)
Высота стрижки (мин-макс)	20-60 [мм]	20-65 [мм]
Диаметр ножа	180 [мм]	260 [мм]
Скорость стрижки	2850+/-50 [об/мин]	2400+/-50 [об/мин]
Скорость движения	22 [м/мин]	В зависимости от модели: 24 [м/мин]; 28 [м/мин] (*)
Максимальный уклон	45%	50%
Максимальный уклон по периметру	20%	
Тип режущего инструмента	4 плавающих ножей	6 плавающих ножей
Код режущего инструмента	322104105/0	
Измеренный уровень звуковой мощности	57 [дБ] (A)	56 [дБ] (A)
Погрешность измерения уровня шума, KWA	1,47 [дБ] (A)	0,56 [дБ] (A)
Гарантируемый уровень звуковой мощности	59 [дБ] (A)	57 [дБ] (A)
Уровень звукового давления на уши оператора	46,3 [дБ] (A)	45,2 [дБ] (A)
Степень защиты IP робота-газонокосилки	IPX5	
Степень защиты IP зарядной станции	IPX1	
Степень защиты IP блока питания	IP67	
Рабочая температура окружающей среды робота-газонокосилки [°C]	0 ÷ 50	
Рабочая температура окружающей среды зарядной станции [°C]	-10 ÷ 50	
Рабочая температура окружающей среды блока питания [°C]	-10 ÷ 50	
Площадь покоса	Зависит от модели (*)	Зависит от модели (*)
Питание	Вход: 100-240 В переменного тока, 1,2 А; Выход: 30 В постоянного тока, 2 А	В зависимости от модели: Вход: 100-240 В переменного тока, 1,2 А; Выход: 30 В постоянного тока, 2 А; Вход: 200-240 В переменного тока, 0,8 А; Выход: 30 В постоянного тока, 4 А (*)
Модель аккумуляторной батареи	В зависимости от модели: 25,2 В - 2 Ач; 25,2 В - 2,5 Ач; 25,2 В - 5 Ач; 25,2 В - 6 Ач (*)	В зависимости от модели: 25,2 В - 5 Ач; 25,2 В - 2x5 Ач; 25,2 В - 2x6 Ач (*)
Время зарядки	В зависимости от модели: 60 [мин]; 80 [мин]; 150 [мин] (*)	В зависимости от модели: 150 [мин]; 180 [мин] (*)
Подключение	Bluetooth®, 4G, 3G, GSM	
Навигационные технологии	AGS, GNSS-RTK	

(\*) Для получения более подробной информации по конкретной модели ознакомьтесь с полным текстом руководства, доступным в Интернете (см. QR-код на первой странице данной инструкции).



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

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

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

Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base:	SRSA01
c) Numero di Serie:	22A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999
d) Motore:	a batteria

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- EMCD: 2014/30/EU
- RoHS II: 2011/65/EU - 2015/863/EU
- RED: 2014/53/EU

4. Riferimento alle norme armonizzate:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 /	EN 61000-3-2:2019 + A1:2021
A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
EN 301 908-1 V15.1.1	EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 303 413 V1.1.1	EN 301 489-17 V3.2.4
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3	ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	EN 301 908-13 V13.1.1
ETS EN 301 489-19 V2.1.1	EN 62233:2008
EN 55014-1:2021	EN 62311:2008
EN 55014-2:2021	

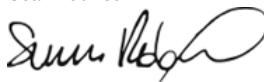
i) Ampiezza di taglio: 18 cm

n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo Tecnico: ST. S.p.A.  
Via del Lavoro, 6  
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022

CEO Stiga Group

Sean Robinson



## UK DECLARATION OF CONFORMITY

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

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

Robotic lawnmower

- |                       |                                 |
|-----------------------|---------------------------------|
| a) Homologation type: | SRSA01                          |
| c) Serial number:     | 22A**RMO000001 ÷ 99L**RMO999999 |
| d) Engine:            | battery-operated                |

### 3. Conforms to UK Regulations:

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

### 4. Reference to harmonised standards:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN 61000-3-2:2019 + A1:2021
EN 301 908-1 V15.1.1	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
ETSI EN 303 413 V1.1.1	EN 300 328 V2.2.2
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3	EN 301 489-17 V3.2.4
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	ETSI EN 301 489-52 V1.1.2
ETS EN 301 489-19 V2.1.1	EN 301 908-13 V13.1.1
EN 55014-1:2021	EN 62233:2008
EN 55014-2:2021	EN 62311:2008

- |                                                     |                                                                            |
|-----------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------|
| i) Cutting width:                                   | 18 cm                                                                      |
| n) Person authorised to compile the technical file: | ST. S.p.A.<br>Via del Lavoro, 6<br>31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia |
| o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022                  | CEO Stiga Group<br>Sean Robinson                                           |



UK Importer: STIGA LTD  
Unit 8, Bluewater Estate Plympton,  
Devon, PL7 4JH, England



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

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

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

Robot rasaerba

a) Tipo / Modello Base:	SRBA01
c) Numero di Serie:	22A••RMO000001 ÷ 99L••RMO999999
d) Motore:	a batteria

3. È conforme alle specifiche delle direttive:

- MD: 2006/42/EC
- EMCD: 2014/30/EU
- RoHS II: 2011/65/EU - 2015/863/EU
- RED: 2014/53/EU

4. Riferimento alle norme armonizzate:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN IEC 61000-3-2:2019 +A1:2021
EN 301 908-13 V13.1.1	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
ETSI EN 303 413 V1.1.1	ETSI EN 300 328 V2.2.2
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4	ETS EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2	EN 301 908-1 V15.1.1
EN IEC 55014-1:2021	EN 62233:2008
EN IEC 55014-2:2021	EN 62311:2008

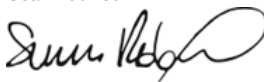
i) Ampiezza di taglio: 26 cm

n) Persona autorizzata a costituire il Fascicolo Tecnico: ST. S.p.A.  
Via del Lavoro, 6  
31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia

o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022

CEO Stiga Group

Sean Robinson



## UK DECLARATION OF CONFORMITY

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

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

Robotic lawnmower

- |                       |                                 |
|-----------------------|---------------------------------|
| a) Homologation type: | SRBA01                          |
| c) Serial number:     | 22A**RMO000001 ÷ 99L**RMO999999 |
| d) Engine:            | battery-operated                |

### 3. Conforms to UK Regulations:

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

### 4. Reference to harmonised standards:

EN 60335-1:2012 / AC:2014 / A11:2014 / A13:2017 / A1:2019 / A2:2019 / A14:2019	EN IEC 61000-3-2:2019 +A1:2021
EN 301 908-13 V13.1.1	EN 61000-3-3:2013 / A1:2019
ETSI EN 303 413 V1.1.1	ETSI EN 300 328 V2.2.2
EN 50636-2-107:2015 / A1:2018 / A2:2020	ETSI EN 301 489-1 V2.2.3
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4	ETS EN 301 489-19 V2.1.1
ETSI EN 301 489-52 V1.1.2	EN 301 908-1 V15.1.1
EN IEC 55014-1:2021	EN 62233:2008
EN IEC 55014-2:2021	EN 62311:2008

- |                                                     |                                                                            |
|-----------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------|
| i) Cutting width:                                   | 26 cm                                                                      |
| n) Person authorised to compile the technical file: | ST. S.p.A.<br>Via del Lavoro, 6<br>31033 Castelfranco Veneto (TV) - Italia |
| o) Castelfranco Veneto, 01/12/2022                  | CEO Stiga Group<br>Sean Robinson                                           |



UK Importer: STIGA LTD  
Unit 8, Bluewater Estate Plympton,  
Devon, PL7 4JH, England



<p>FR (Traduction de la notice originale)</p> <p><b>Déclaration CE de Conformité</b> (Directive Machines 2006/42/CE, Annexe II, partie A)</p> <p>1. La Société</p> <p>2. Déclare sous sa propre responsabilité que la machine : Robot-tondeuse</p> <p>a) Type / Modèle de Base c) Série d) Moteur: batterie</p> <p>3. Est conforme aux prescriptions des directives :</p> <p>4. Renvoi aux Normes harmonisées</p> <p>i) Largeur de coupe n) Personne habilitée à établir le Dossier Technique : o) Lieu et Date</p>	<p>DE (Übersetzung der Originalbetriebsanleitung)</p> <p><b>EG-Konformitätserklärung</b> (Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, Anhang II, Teil A)</p> <p>1. Die Gesellschaft</p> <p>2. Erklärt auf eigene Verantwortung, dass die Maschine: Mähroboter</p> <p>a) Typ / Basismodell c) Seriennummer d) Motor: Batterie</p> <p>3. Den Anforderungen der folgenden Richtlinien entspricht:</p> <p>4. Bezugnahme auf die harmonisierten Normen</p> <p>i) Schnittbreite n) Zur Verfassung der technischen Unterlagen befugte Person: o) Ort und Datum</p>	<p>NL (Vertaling van de oorspronkelijke gebruiksaanwijzing)</p> <p><b>EG-verklaring van overeenstemming</b> (Richtlijn Machines 2006/42/CE, Bijlage II, deel A)</p> <p>1. Het bedrijf</p> <p>2. Verklaart onder zijn eigen verantwoordelijkheid dat de machine: Robotmaaier</p> <p>a) Type / Basismodel c) Seriennummer d) Motor: accu</p> <p>3. Voldoet aan de specificaties van de richtlijnen:</p> <p>4. Verwijzing naar de Geharmoniseerde normen</p> <p>i) Snijsbreedte n) Bevoegd persoon voor het opstellen van het Technisch Dossier o) Plaats en Datum</p>
<p>ES (Traducción del Manual Original)</p> <p><b>Declaración de Conformidad CE</b> (Directiva Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <p>1. La Empresa</p> <p>2. Declara bajo su propia responsabilidad que la máquina: Robot cortacésped</p> <p>a) Tipo / Modelo Base c) Matricula d) Motor: batería</p> <p>3. Cumpre con las especificaciones de las directivas:</p> <p>4. Referencia a las Normas armonizadas</p> <p>i) Amplitud de corte n) Persona autorizada a realizar el Manual Técnico: o) Lugar y Fecha</p>	<p>PT (Tradução do manual original)</p> <p><b>Declaração CE de Conformidade</b> (Diretiva de Máquinas 2006/42/CE, Anexo II, parte A)</p> <p>1. A Empresa</p> <p>2. Declara sob a própria responsabilidade que a máquina: Robot corta-relva</p> <p>a) Tipo / Modelo Base c) Matricula d) Moto: Bateria</p> <p>3. É conforme às especificações das diretivas:</p> <p>4. Referência às Normas harmonizadas</p> <p>i) Amplitude de corte n) Pessoa autorizada a elaborar o Caderno Técnico o) Local e Data</p>	<p>NO (Oversettelse av original bruksanvisning)</p> <p><b>EF- Samsvarserklæring</b> (Maskindirektiv 2006/42/EF, Vedlegg II, del A)</p> <p>1. Firmaet</p> <p>2. Erklærer på eget ansvar at maskinen: Robotgressklipper</p> <p>a) Type / Modell c) Seriennummer d) Motor: batteri</p> <p>3. Oppfyller kravene i direktivene:</p> <p>4. Henvisning til harmoniserte standarder</p> <p>i) Klippebredde n) Person som har fullmakt til å utferdige teknisk dokumentasjon: o) Sted og dato</p>
<p>SV (Översättning av bruksanvisning i original)</p> <p><b>EG-försäkran om överensstämmelse</b> (Maskindirektiv 2006/42/EG, bilaga II, de la)</p> <p>1. Företaget</p> <p>2. Försäkrar på eget ansvar att maskinen: Gräsklipprobot</p> <p>a) Typ / Basmodell c) Serienummer d) Motor: batteri</p> <p>3. Överensstämmer med föreskrifterna i direktivet</p> <p>4. Referens till harmoniserade standarder</p> <p>i) Skärbredd n) Auktoriserad person för upprättandet av den tekniska dokumentationen: o) Ort och datum</p>	<p>DA (Oversættelse af den originale brugsanvisning)</p> <p><b>EF-overensstemmelseserklæring</b> (Maskindirektiv 2006/42/EF, bilag II, del A)</p> <p>1. Firmaet</p> <p>2. Erklærer på eget ansvar, at maskinen: Robotplæneklipper</p> <p>a) Type / Model c) Serienummer d) Motor: batteri</p> <p>3. Er i overensstemmelse med specifikationerne ifølge direktiverne:</p> <p>4. Henvisning til harmoniserede standarder</p> <p>i) Klippebredde n) Person, der har bemyndigelse til at udarbejde det tekniske dossier: o) Sted og dato</p>	<p>FI (Alkuperäisten ohjeiden käännös)</p> <p><b>EY-VAATIMUSTENMUKAISUUSVAKUUTUS</b> (Konedirektiivi 2006/42/EY, Liite II, osa A)</p> <p>1. Yritys</p> <p>2. Vakuuttaa omalla vastuullaan, että kone: Robotiruohonleikkuri</p> <p>a) Ytppi / Perusmalli c) Sarjanumero d) Moottori : akku</p> <p>3. On yhdenmukainen seuraavien direktiivien asettamien vaatimusten kanssa:</p> <p>4. Viittaus harmonisoituihin standardeihin</p> <p>i) Leikkuuleveys n) Teknisten asiakirjojen laatimiseen valtuutettu henkilö: o) Paikka ja päivämäärä</p>

<p><b>CS</b> (Překlad původního návodu k používání)</p> <p><b>ES – Prohlášení o shodě</b> (Směrnice o Strojních zařízeních 2006/42/ES, Příloha II, část A)</p> <p>1. Společnost</p> <p>2. Prohlašuje na vlastní odpovědnost, že stroj: Robotická sekačka</p> <p>a) Typ / Základní model c) Výrobní číslo d) Motor: akumulátor</p> <p>3. Je ve shodě s nařízením směrnice: 4. Odkazy na Harmonizované normy i) Šířka řezání n) Osoba autorizovaná pro vytvoření Technického spisu: o) Místo a Datum</p>	<p><b>PL</b> (Tłumaczenie instrukcji oryginalnej)</p> <p><b>Deklaracja zgodności WE</b> (Dyrektywa maszynowa 2006/42/WE, Załącznik II, część A)</p> <p>1. Spółka</p> <p>2. Oświadczam na własną odpowiedzialność, że maszyna: Kosiarka trawnikowa</p> <p>a) Typ / Model podstawowy c) Numer seryjny d) Silnik: akumulator</p> <p>3. Spełnia podstawowe wymogi następujących Dyrektyw: 4. Odniesienie do Norm zharmonizowanych i) Szerokość cięcia n) Osoba upoważniona do zredagowania Dokumentacji technicznej: o) Miejsowość i data</p>	<p><b>ET</b> (Algupärase kasutusjuhendi tõlge)</p> <p><b>EÜ vastavusdeklaratsioon</b> (Masinadirektiiv 2006/42/EÜ, Lisa II, osa A)</p> <p>1. Firma 2. Kinnitab omal vastutusel, et masin: Robotniiduk</p> <p>a) Tüüp / Põhimudel c) Matrikkel d) Mootor: aku</p> <p>3. Vastab direktiivide nõuetele: 4. Viide ühtlustatud standarditele i) Lõikelaius n) Tehnilise Lehe autoriseeritud koostaja: o) Kohti ja Kuupäev</p>
<p><b>HU</b> (Eredeti használati utasítás fordítása)</p> <p><b>EK-megfelelőségi nyilatkozata</b> (2006/42/EK gépirányelv, II. melléklet "A" rész)</p> <p>1. Alulírott Vállalat</p> <p>2. Felelősségének teljes tudatában kijelenti, hogy az alábbi gép: Robotfűnyíró</p> <p>a) Típus / Alaptípus c) Gyártási szám d) Motor: akkumulátor</p> <p>3. Megfelel az alábbi irányelvek előírásainak: 4. Hivatkozás a harmonizált szabványokra i) Vágási szélesség n) Műszaki Dosszié szerkesztésére felhatalmazott személy: o) Helye és ideje</p>	<p><b>RU</b> (Перевод оригинальных инструкций)</p> <p><b>Декларация соответствия нормам ЕС</b> (Директива о машинном оборудовании 2006/42/ЕС, Приложение II, часть А)</p> <p>1. Предприятие</p> <p>2. Заявляет под собственную ответственность, что машина: Робот-газокосилка</p> <p>a) Тип / Базовая модель c) Паспорт d) Двигатель: батарея сгорания</p> <p>3. Соответствует требованиям следующих директив: 4. Ссылки на гармонизированные нормы i) Амплитуда кошения n) Лицо, уполномоченное на подготовку технической документации: o) Место и дата</p>	<p><b>HR</b> (Prijevod originalnih uputa)</p> <p><b>EK Izjava o sukladnosti</b> (Direktiva 2006/42/EZ o strojevima, dodatak II, dio A)</p> <p>1. Tvrtka: 2. pod vlastitom odgovornošću izjavljuje da je stroj: Robotska kosilica</p> <p>a) Vrsta / Osnovni model c) Matični broj d) Motor: baterija</p> <p>3. sukladan s temeljnim zahtjevima direktiva: 4. Primijenjene su sljedeće harmonizirane norme: i) Širina rezanja n) Osoba ovlaštena za pravljenje Tehničke datoteke: o) Mjesto i datum</p>
<p><b>SL</b> (Prevod izvirnih navodil)</p> <p><b>ES izjava o skladnosti</b> (Direktiva 2006/42/ES) , priloga II, del A)</p> <p>1. Družba 2. pod lastno odgovornostjo izjavlja, da je stroj: Robotska kosilnica</p> <p>a) Tip / osnovni model c) Serijska številka d) Motor: baterija</p> <p>3. Skladen je z določili direktiv : 4. Sklicevanje na usklajene predpise i) Obseg košnje n) Oseba, pooblaščen za sestavo tehnične knjižice: o) Kraj in datum</p>	<p><b>LT</b> (Originalių instrukcijų vertimas)</p> <p><b>EB atitikties deklaracija</b> (Mašinių direktyva 2006/42/CE, Priedas II, dalis A)</p> <p>1. Bendrovė 2. Prisilima atsakomybę, kad įrenginys: Žolės pjovimo robotas</p> <p>a) Tipas / Bazinis Modelis c) Serijos numeris d) Varktis: baterija</p> <p>3. Atitinka direktyvose pateiktas specifikacijas: 4. Nuoroda į suderintas Normas i) Pjovimo plotis n) Autorizuotas asmuo sudaryti Techninę Dokumentaciją: o) Vieta ir Data</p>	<p><b>LV</b> (Instrukciju tulkojums no oriģinālvalodas)</p> <p><b>EK atbilstības deklarācija</b> (Direktīva 2006/42/EK par mašīnām, pielikums II, daļa A)</p> <p>1. Uzņēmums 2. Uzņemoties par to pilnu atbildību, paziņo, ka mašīna: Robotizēta pļaujmašīna</p> <p>a) Tips / Bāzes modelis c) Sērijas numurs d) Motors: akumulators</p> <p>3. Atbilst šādu direktīvu prasībām: 4. Atsaucē uz harmonizētiem standartiem i) Pļaušanas platums n) Pilnvarotais darbinieks, kas sagatavoja tehnisko dokumentāciju: o) Vieta un datums</p>

# STIGA

## STIGA LTD (UK Importer)

Unit 8, Bluewater Estate Plympton,  
Devon, PL7 4JH, England

## STIGA S.p.A.

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

[stiga.com](http://stiga.com)

