iMOW® 7.0 PRO

STIHL

2 - 63 Gebrauchsanleitung
63 - 124 Instruction Manual
124 - 188 Manual de instrucciones
188 - 247 Skötselanvisning
247 - 306 Käyttöohje
306 - 366 Betjeningsvejledning
366 - 425 Bruksanvisning
426 - 485 Návod k použití
485 - 546 Használati utasítás
546 - 610 Instruções de serviço
610 - 677 Инструкция по эксплуатации
677 - 739 Instrukcja użytkowania
739 - 805 Ръководство за употреба
805 - 869 Instrucțiuni de utilizare

Inhaltsverzeichnis

1 Vorwort....2
2 Informationen zu dieser Gebrauchsanleitung....2
3 Übersicht....3
4 Sicherheitshinweise....5
5 Mähroboter im Team verwenden....14
6 Mähroboter als einzelnes Gerät verwenden....27
7 Bluetooth®-Funkschnittstelle schließen....49
8 Leuchtmuster am Mähroboter und Dockingstation....50
9 Mähroboter bedienen und einstellen....51
10 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren....52
11 Transportieren....53
12 Aufbewahren....53
13 Reinigen....54
14 Warten und Klingen wechseln....55
15 Reparieren....57
16 Störungen beheben....58
17 Technische Daten....59
18 Ersatzteile und Zubehör....61
19 Außerbetriebnahme und Entsorgung....61
20 EU-Konformitätserklärung....61
21 UKCA-Konformitätserklärung....62
22 Anschriften....63
23 Open Source Software....63

1 Vorwort

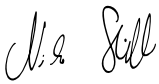
Liebe Kundin, lieber Kunde,

es freut uns, dass Sie sich für STIHL entschieden haben. Wir entwickeln und fertigen unsere Produkte in Spitzenqualität entsprechend der Bedürfnisse unserer Kunden. So entstehen Produkte mit hoher Zuverlässigkeit auch bei extremer Beanspruchung.

STIHL steht auch für Spitzenqualität beim Service. Unser Fachhandel gewährleistet kompetente Beratung und Einweisung sowie eine umfassende technische Betreuung.

STIHL bekennt sich ausdrücklich zu einem nachhaltigen und verantwortungsvollen Umgang mit der Natur. Diese Gebrauchsanleitung soll Sie unterstützen, Ihr STIHL Produkt über eine lange Lebensdauer sicher und umweltfreundlich einzusetzen.

Wir danken Ihnen für Ihr Vertrauen und wünschen Ihnen viel Freude mit Ihrem STIHL Produkt.



Dr. Nikolas Stihl

WICHTIG! VOR GEBRAUCH LESEN UND AUFBEWAHREN.

2 Informationen zu dieser Gebrauchsanleitung

2.1 Geltende Dokumente

Es gelten die lokalen Sicherheitsvorschriften.

- ► Zusätzlich zu dieser Gebrauchsanleitung folgende Dokumente lesen, verstehen und aufbewahren:
  - – Sicherheitsinformation für STIHL Akkus und Produkte mit eingebautem Akku: www.stihl.com/safety-data-sheets

Weitere Informationen zu STIHL Mähroboter, kompatiblem Zubehör und FAQs sind unter support.stihl.com, info.myimow.stihl.com oder bei einem STIHL Fachhändler verfügbar.

Die Bluetooth®-Wortmarke und die Bluetooth®-Bildzeichen (Logos) sind eingetragene Warenzeichen und Eigentum der Bluetooth SIG, Inc. Jegliche Verwendung dieser Wortmarke/Bildzeichen durch STIHL erfolgt unter Lizenz.

Der Mähroboter ist mit einer Bluetooth®-Funkschnittstelle, Funknetzwerk-Schnittstelle und mit einer Mobilfunk-Schnittstelle ausgestattet. Lokale Betriebseinschränkungen (zum Beispiel in Flugzeugen oder Krankenhäusern) müssen beachtet werden.

2.2 Kennzeichnung der Warnhinweise im Text

! GEFAHR

- Der Hinweis weist auf Gefahren hin, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen.
  - ► Die genannten Maßnahmen können schwere Verletzungen oder Tod vermeiden.

! WARNUNG

- Der Hinweis weist auf Gefahren hin, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen **können**.
  - ► Die genannten Maßnahmen können schwere Verletzungen oder Tod vermeiden.

Original-Gebrauchsanleitung
0000011041_006_D

Gedruckt auf chlorfrei gebleichtem Papier.
Papier ist recycelbar.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

HINWEIS

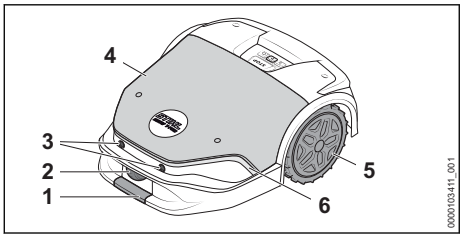
- Der Hinweis weist auf Gefahren hin, die zu Sachschaden führen können.
  - ▸ Die genannten Maßnahmen können Sachschaden vermeiden.

2.3 Symbole im Text

Dieses Symbol verweist auf ein Kapitel in dieser Gebrauchsanleitung.

3 Übersicht

3.1 Mähroboter



1 Vordere Griffstelle
Durch gleichzeitiges Greifen an der vorderen und hinteren Griffstelle kann der Mähroboter angehoben und transportiert werden.

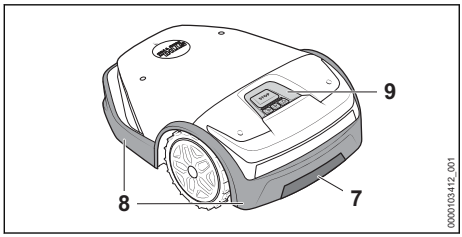
2 Ladekontakte
Die Ladekontakte verbinden den Mähroboter mit der Dockingstation.

3 Ultraschall-Sensoren
Die Ultraschall-Sensoren erkennen Hindernisse.

4 Haube
Die Haube ist federnd gelagert und über einen Stoßsensor werden Hindernisse auf der Mähfläche erkannt.

5 Antriebsräder
Die Antriebsräder treiben den Mähroboter an.

6 Leuchtstreifen
Der Leuchtstreifen zeigt den Status des Mähroboters an.

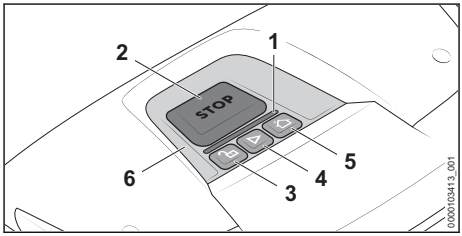


7 Hintere Griffstelle
Durch gleichzeitiges Greifen an der vorderen und hinteren Griffstelle kann der Mähroboter angehoben und transportiert werden.

8 Schutzleiste
Die Schutzleiste schützt den Benutzer vor hochgeschleuderten Gegenständen und vor Kontakt mit den Klingen.

9 Bedienfeld
Das Bedienfeld enthält die Drucktasten und den Regensensor.

3.2 Bedienfeld



1 Leuchtstreifen
Der Leuchtstreifen zeigt den Status des Mähroboters an und signalisiert welche Tastenkombination bei einer bestimmten Aktion zu drücken ist.

2 Drucktaste „STOP“
Die Drucktaste stoppt den Mähroboter und das Mähwerk. Die Drucktaste dient auch zum Aktivieren der Gerätesperre.

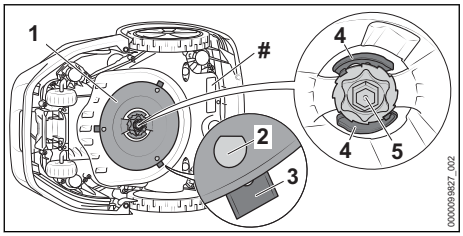
3 Drucktaste „SCHLOSS“
Die Drucktaste entsperrt den Mähroboter in Verbindung mit einer angezeigten Tastenkombination.

4 Drucktaste „START“
Die Drucktaste startet den Mähbetrieb.

5 Drucktaste „HAUS“
Die Drucktaste lässt den Mähroboter zurück zur Dockingstation fahren, oder bricht den aktuellen Mähjob ab, wenn der Mähroboter in der Dockingstation steht.

6 Regensensor
Der Regensensor reagiert auf Feuchtigkeit. Je nach Einstellung kann der Mähroboter die Wetterverhältnisse in seinem Mähplan berücksichtigen.

3.3 Mähwerk



1 Messerscheibe
Die Messerscheibe dient zum Befestigen der Klingen.

2 L-Bolzen
Die L-Bolzen dienen zum Einhängen der Klingen.

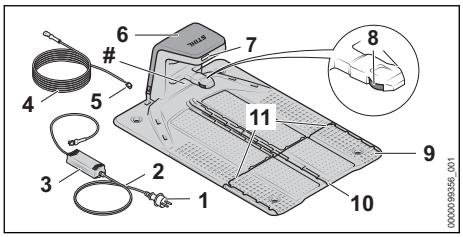
3 Klingen
Die Klingen mähen das Gras.

4 Hebel
Die Hebel sichern die Mutter.

5 Mutter
Die Mutter befestigt die Messerscheibe.

 # Leistungsschild mit Maschinennummer

3.4 Dockingstation und Netzteil



1 Netzstecker
Der Netzstecker verbindet die Anschlussleitung mit einer Steckdose.

2 Anschlussleitung
Die Anschlussleitung verbindet das Netzteil mit dem Netzstecker.

3 Netzteil
Das Netzteil versorgt die Dockingstation mit Energie.

4 Ladekabel
Das Ladekabel verbindet das Netzteil mit der Dockingstation.

5 Stecker
Der Stecker verbindet das Ladekabel mit der Dockingstation.

6 Haube
Die Haube deckt die Dockingstation ab und schützt die innenliegende Elektronik.

7 LED
Die LED zeigt den Status der Dockingstation an.

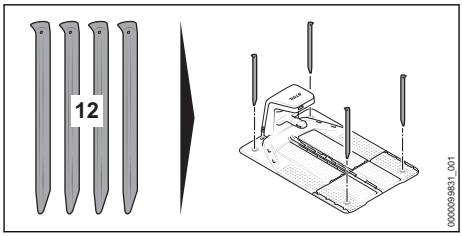
8 Ladekontakte
Die Ladekontakte verbinden die Dockingstation mit dem Mähroboter.

9 Bodenplatte
Die Bodenplatte ist das Fundament der Dockingstation.

10 Kabelkanal
In den mittig liegenden Kabelkanal wird der Leitdraht verlegt.

11 Kabelkanal
In den außen liegenden Kabelkanälen wird der Begrenzungsdraht verlegt.

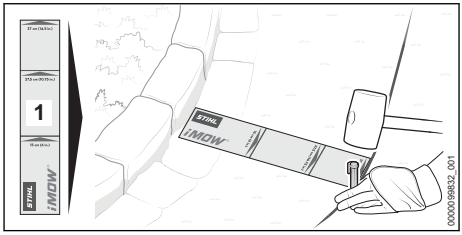
 # Leistungsschild mit Maschinennummer



12 Erdnagel
Die vier Erdnägel befestigen die Dockingstation am Boden.

3.5 iMOW® Ruler und Installationskit

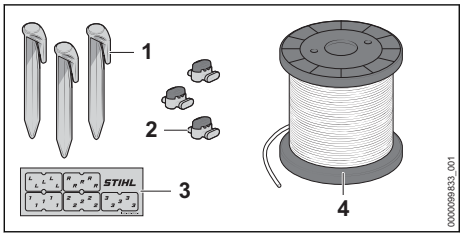
iMOW® Ruler



1 iMOW® Ruler
Das Ruler erleichtert die Drahtverlegung und dient zur Einhaltung des richtigen Abstands.

Installationskit

Ein Installationskit wird für die Inbetriebnahme des Mähroboters benötigt und ist nicht im Lieferumfang der Mähroboters enthalten. Passende Installationskits sind für unterschiedliche Gartengrößen als Zubehör erhältlich.



1 **Fixiernagel**
Der Fixiernagel befestigt den Begrenzungsdraht und Leitdraht am Boden.

2 **Drahtverbinder**
Der Drahtverbinder verbindet Drahtenden miteinander.

3 **Kabelmarkierer**
Die Kabelmarkierer dienen zum Kennzeichnen der Drahtenden im Inneren der Dockingstation. Sie erleichtern die Zuordnung der Drahtenden beim Anschluss an die richtige Klemme.

4 **Drahtrolle**
Die Drahtrolle wird für die Verlegung des Begrenzungsdrahts und Leitdrahts benötigt.

3.6 Symbole

Die Symbole können auf dem Mähroboter, der Dockingstation, dem Netzteil oder dem eingebauten Akku sein und bedeuten Folgendes:

Dieses Symbol gibt den Durchmesser der Messerscheibe an.

Dieses Symbol zeigt beim Klingenwechsel die Richtung zum Entriegeln des Messerträgers an.

Dieses Symbol zeigt beim Klingenwechsel die Richtung zum Verriegeln des Messerträgers an.

Schutzklasse 2, doppelt isoliert.

Produkt nicht mit dem Hausmüll entsorgen.

Die Angabe neben dem Symbol weist auf den Energieinhalt des Akkus nach Spezifikation des Zellenherstellers hin. Der in der Anwendung zur Verfügung stehende Energieinhalt ist geringer.

1 LED leuchtet rot. Der Akku ist zu warm oder zu kalt.

4 LEDs blinken rot. Im Akku besteht eine Störung.

4 Sicherheitshinweise

4.1 Warnsymbole

Die Warnsymbole auf dem Mähroboter, der Dockingstation, dem Netzteil oder dem eingebauten Akku bedeuten Folgendes:

Sicherheitshinweise und deren Maßnahmen beachten.

Gebrauchsanleitung lesen, verstehen und aufbewahren.

Sicherheitshinweise zu hochgeschleuderten Gegenständen und deren Maßnahmen beachten.

Sicherheitsabstand einhalten.

Sich drehende Messerscheibe mit Klingen nicht berühren.

Nicht auf den Mähroboter steigen oder setzen.

Mähroboter während des Transports, der Aufbewahrung, Reinigung, Wartung, Reparatur oder bei verändertem oder ungewohnten Verhalten stoppen und Gerätesperre aktivieren.

Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.

Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.

Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.

Akku vor Hitze und Feuer schützen.

4.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO dient zum Mähen und Mulchen von Gras.

Die STIHL Dockingstation und das mitgelieferte Netzteil DM210X-420X laden den Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Der Mähroboter, die Dockingstation und das Netzteil können bei Regen verwendet werden.

Der Mähroboter wird von einem Akku STIHL AAI mit Energie versorgt. Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

Der Mähroboter kann über die App „MY iMOW®“ oder das STIHL connected Portal konfiguriert und bedient werden. Der Funktionsumfang im STIHL connected Portal ist gegenüber der App „MY iMOW® teilweise eingeschränkt.

⚠ WARNUNG

- Dockingstationen, Netzteile und Akkus, die nicht von STIHL für den Mähroboter freigegeben sind, können Brände und Explosionen auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Mähroboter mit dem eingebauten Akku STIHL AAI verwenden.
  - ► Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO mit der STIHL Dockingstation und einem STIHL Netzteil DM210X-420X laden.
- Falls der Mähroboter, der Akku, die Dockingstation oder das Netzteil nicht bestimmungsgemäß verwendet werden, können Personen schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Mähroboter, Dockingstation und Netzteil so verwenden, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

4.3 Anforderungen an den Benutzer

⚠ WARNUNG

- Benutzer ohne eine Unterweisung können die Gefahren des Mähroboters, der Dockingstation und des Netzteils nicht erkennen oder nicht einschätzen. Der Benutzer oder andere Personen können schwer verletzt oder getötet werden.

- ► Gebrauchsanleitung lesen, verstehen und aufbewahren.
- ► Falls der Mähroboter, die Dockingstation oder das Netzteil an eine andere Person weitergegeben werden: Gebrauchsanleitung mitgeben.
- ► Sicherstellen, dass der Benutzer folgende Anforderungen erfüllt:
  - – Der Benutzer ist ausgeruht.
  - – Der Benutzer ist körperlich, sensorisch und geistig fähig, den Mähroboter, die Dockingstation und das Netzteil zu bedienen und zu verwenden. Falls der Benutzer körperlich, sensorisch oder geistig eingeschränkt dazu fähig ist, darf der Benutzer nur unter Aufsicht oder nach Anweisung durch eine verantwortliche Person den Mähroboter verwenden. Dies umfasst auch alle Arbeiten mit und am Mähroboter, an der Dockingstation, Netzteil, Ladekabel und den Leitdraht und Begrenzungsdraht.
  - – Der Benutzer kann die Gefahren des Mähroboters, der Dockingstation und des Netzteils erkennen und einschätzen.
  - – Der Benutzer ist volljährig oder der Benutzer wird entsprechend nationaler Regelungen unter Aufsicht in einem Beruf ausgebildet.
  - – Der Benutzer hat eine Unterweisung von einem STIHL Fachhändler oder einer anderen fachkundigen Person erhalten, bevor er den Mähroboter, die Dockingstation und das Netzteil das erste Mal verwendet.
  - – Der Benutzer ist nicht durch Alkohol, Medikamente oder Drogen beeinträchtigt.
  - – Bei der Installation, Bedienung, Reinigung, Wartung und Transport des Mähroboters das Gleichgewicht halten, für einen sicheren Stand sorgen und nicht rennen.
  - – Die Begriffe „Bedienung“, „Verwendung“ und „Benutzung“ umfassen alle Arbeiten am Mähroboter, an der Dockingstation, am Netzteil, am Ladekabel, am Leitdraht und Begrenzungsdraht sowie am gesamten iMOW® Zubehör.
- ► Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.4 Bekleidung und Ausstattung

⚠ WARNUNG

- Während der Verlegung des Begrenzungsdrahts oder des Leitdrahts und bei der Befestigung der Dockingstation, können durch das Einschlagen der Fixiernägel oder Erdhaken in den Boden Gegenstände mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Der Benutzer kann verletzt werden.
  - ► Eine eng anliegende Schutzbrille tragen. Geeignete Schutzbrillen sind nach Norm EN 166 oder nach nationalen Vorschriften geprüft und mit der entsprechenden Kennzeichnung im Handel erhältlich.
  - ► Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Während des Mähbetriebs können Gegenstände mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Der Benutzer kann verletzt werden.
  - ► Falls die Mähfläche während des Mähbetriebs betreten wird:
    - – Eine lange Hose aus widerstandsfähigem Material tragen.
    - – Festes, geschlossenes Schuhwerk mit griffiger Sohle tragen.
- Ungeeignete Bekleidung kann sich in Holz, Gestrüpp und in dem Mähroboter verfangen. Benutzer ohne geeignete Bekleidung können schwer verletzt werden.
  - ► Eng anliegende Bekleidung tragen.
  - ► Schals und Schmuck ablegen.
- Während der Reinigung, Wartung oder dem Transport kann der Benutzer in Kontakt mit den Klingen kommen. Der Benutzer kann verletzt werden.
  - ► Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Falls der Benutzer ungeeignetes Schuhwerk trägt, kann er ausrutschen. Der Benutzer kann verletzt werden.
  - ► Falls die Mähfläche während des Mähbetriebs betreten wird: Festes, geschlossenes Schuhwerk mit griffiger Sohle tragen.

4.5 Arbeitsbereich und Umgebung

4.5.1 Mähroboter und Mähfläche

⚠ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren des Mähroboters und hochgeschleuderter Gegenstände nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.

  - ► Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere während des Mähbetriebs von der Mähfläche fernhalten.
  - ► Falls der Mähroboter auf öffentlich zugänglichen Flächen eingesetzt wird: Mähfläche absperren und Schilder mit Warntext "Warnung! Automatischer Rasenmäher! Kinder und Tiere fernhalten und beaufsichtigen!" aufstellen. Die örtlichen Vorschriften einhalten.
  - ► Sicherstellen, dass Kinder nicht mit dem Mähroboter spielen können.
  - ► Mähfläche mit Hilfe des Begrenzungsdrahts so definieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschreiben ist. Ausgewiesene Flächen, die der Mähroboter nicht befahren oder mähen soll, mit dem Begrenzungsdraht von der Mähfläche abgrenzen.
  - ► Mähroboter nicht auf Flächen aus Kies oder Schotter betreiben.
- Personen können über den Begrenzungsdraht, den Leitdraht oder über die Fixiernägel stolpern. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Begrenzungsdraht und Leitdraht flach auf dem Boden verlegen oder mit einer Drahtverlegemaschine in den Boden verlegen.
  - ► Fixiernägel vollständig in den Boden einschlagen.
- Falls mit einem Gartengerät oder einem Gartenwerkzeug in der Mähfläche gearbeitet wird, kann das Werkzeug den Begrenzungsdraht, den Leitdraht oder die Fixiernägel treffen und beschädigen. Gegenstände können mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Nicht im Bereich des Begrenzungsdrahts oder des Leitdrahts mit einem Gartengerät oder einem Gartenwerkzeug arbeiten.
- Elektrische Bauteile des Mähroboters können Funken erzeugen. Funken können in leicht brennbarer oder explosiver Umgebung Brände und Explosionen auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Mähroboter nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
- In der Folge eines Unwetters kann der Mähroboter beschädigt sein oder Gegenstände auf der Mähfläche liegen. Der Mähroboter kann in einem nicht sicherheitsgerechten Zustand sein und Gegenstände können während des

Mähens hochgeschleudert werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
- ► Mähroboter nach einem Unwetter auf sicherheitsgerechten Zustand prüfen.
- ► Zustand der Mähfläche prüfen, Gegenstände von der Mähfläche entfernen.

4.5.2 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

⚠ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren des Akkus nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt werden.
  - ► Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere fernhalten.
  - ► Akku nicht unbeaufsichtigt lassen.
  - ► Sicherstellen, dass Kinder nicht mit dem Akku spielen können.
- Der Akku ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku in Brand geraten, explodieren oder irreparabel beschädigt werden. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.

  - ► Akku vor Hitze und Feuer schützen.
  - ► Akku nicht ins Feuer werfen.
  - ► Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen laden, verwenden und aufbewahren, 🕮 17.6.

  - ► Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.
  - ► Akku von metallischen Kleinteilen fernhalten.
  - ► Akku nicht hohem Druck aussetzen.
  - ► Akku nicht Mikrowellen aussetzen.
  - ► Akku vor Chemikalien und vor Salzen schützen.

4.5.3 Dockingstation und Netzteil

⚠ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren der Dockingstation, des Netzteils und des elektrischen Stroms nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere fernhalten.
  - ► Sicherstellen, dass Kinder nicht mit der Dockingstation oder dem Netzteil spielen können.
- Die Dockingstation und das Netzteil sind nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls die Dockingstation oder das Netzteil bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt sind, kann die Dockingstation oder das Netzteil in Brand geraten oder explodieren. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Dockingstation und Netzteil nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
  - ► Dockingstation und Netzteil nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen verwenden und aufbewahren, 🕮 17.6.
  - ► Vor Gewitter oder bei Blitzschlaggefahr das Netzteil vom Stromnetz trennen.
  - ► Dockingstation und Netzteil nach einem Unwetter auf sicherheitsgerechten Zustand prüfen.
- Personen können über die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung stolpern. Personen können verletzt werden und die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung können beschädigt werden.
  - ► Dockingstation und Netzteil an einer gut einsehbaren Stelle aufstellen.
  - ► Anschlussleitung und Ladekabel flach auf dem Boden verlegen.
- Bei direkter Sonneneinstrahlung kann das Gehäuse des Netzteils sehr heiß werden. Der Benutzer kann sich verbrennen.

  - ► Heißes Netzteil nicht berühren.

4.6 Sicherheitsgerechter Zustand

4.6.1 Mähroboter

Der Mähroboter ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:
- – Der Mähroboter ist unbeschädigt.
- – Die Bedienungselemente funktionieren und sind unverändert.
- – Die Klingen sind richtig angebaut und unbeschädigt.
- – Original STIHL Zubehör für diesen Mähroboter ist angebaut.
- – Das Zubehör ist richtig angebaut.

⚠ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Einen unbeschädigten und funktionsfähigen Mähroboter betreiben.
  - ► Mähroboter nicht verändern.
  - ► Falls das Bedienfeld nicht funktioniert: Mähroboter nicht betreiben.
  - ► Original STIHL Zubehör für diesen Mähroboter anbauen.
  - ► Klingen so anbauen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
  - ► Zubehör so anbauen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung oder in der Gebrauchsanleitung des Zubehörs beschrieben ist.
  - ► Gegenstände nicht in die Öffnungen des Mähroboters stecken.
  - ► Ladekontakte nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
  - ► Abgenutzte oder beschädigte Hinweisschilder ersetzen.
  - ► Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.6.2 Mähwerk

Das Mähwerk ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:
– Die Klingen, Messerscheibe, Messerträger, Hebel und Mutter sind unbeschädigt.
– Die Verschleißmarkierungen auf der Messerscheibe sind nicht durchgescheuert.
– Die L-Bolzen auf der Messerscheibe sind nicht mehr als zur Hälfte verschlissen.
– Die Klingen sind nicht verformt.
– Die Klingen sind richtig angebaut.

⚠ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand können sich Teile der Klingen lösen und weggeschleudert werden. Personen können schwer verletzt werden.
  - ► Mit unbeschädigten Klingen, unbeschädigter Messerscheibe, unbeschädigtem Messerträger, Hebel und unbeschädigter Mutter arbeiten.
  - ► Falls die Verschleißmarkierungen durchgescheuert sind und Löcher entstanden sind: Mähwerk ersetzen.
  - ► Falls die L-Bolzen zu mehr als der Hälfte verschlissen sind: Mähwerk ersetzen.
  - ► Klingen richtig anbauen.
  - ► Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.6.3 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.
Der Akku ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:
– Der Akku ist unbeschädigt.
– Der Akku ist sauber und trocken.
– Der Akku funktioniert und ist unverändert.

⚠ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand kann der Akku nicht mehr sicher funktionieren. Personen können schwer verletzt werden.
  - ► Mit einem unbeschädigten und funktionierenden Akku arbeiten.
  - ► Einen beschädigten oder defekten Akku nicht laden.
  - ► Falls der Akku verschmutzt ist: Akku reinigen.
  - ► Falls der Akku nass oder feucht ist: Akku trocknen lassen.
  - ► Akku nicht verändern.
  - ► Gegenstände nicht in die Öffnungen des Akkus stecken.
  - ► Elektrische Kontakte des Akkus nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
  - ► Akku nicht öffnen.
  - ► Abgenutzte oder beschädigte Hinweisschilder ersetzen.
- Aus einem beschädigten Akku kann Flüssigkeit austreten. Falls die Flüssigkeit mit der Haut oder den Augen in Kontakt kommt, können die Haut oder die Augen gereizt werden.
  - ► Kontakt mit der Flüssigkeit vermeiden.
  - ► Falls Kontakt mit der Haut aufgetreten ist: Betroffene Hautstellen mit reichlich Wasser und Seife abwaschen.
  - ► Falls Kontakt mit den Augen aufgetreten ist: Augen mindestens 15 Minuten mit reichlich Wasser spülen und einen Arzt aufsuchen.
- Ein beschädigter oder defekter Akku kann ungewöhnlich riechen, rauchen oder brennen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Falls der Akku ungewöhnlich riecht oder raucht: Akku nicht verwenden und von brennbaren Stoffen fernhalten.
  - ► Falls der Akku brennt: Versuchen, den Akku mit einem Feuerlöscher oder Wasser zu löschen.

4.6.4 Dockingstation, Ladekabel, Netzteil und Anschlussleitung

Die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil, die Anschlussleitung und die Steckverbindungen sind im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

– Die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil, die Anschlussleitung und die Steckverbindungen sind unbeschädigt.
– Die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil, die Anschlussleitung und die Steckverbindungen sind sauber.
– Original STIHL Zubehör für diese Dockingstation ist angebaut.
– Das Zubehör ist richtig angebaut.
– Dockingstation und Netzteil sind während des Betriebs nicht abgedeckt.

⚠ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand können Bauteile nicht mehr sicher funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Eine unbeschädigte Dockingstation, ein unbeschädigtes Ladekabel, ein unbeschädigtes Netzteil, eine unbeschädigte Anschlussleitung und unbeschädigte Steckverbindungen verwenden.
  - ► Falls die Dockingstation, das Netzteil oder die Steckverbindungen verschmutzt sind: Dockingstation, Netzteil und Steckverbindungen reinigen.
  - ► Dockingstation, Ladekabel, Netzteil, Anschlussleitung und Steckverbindungen nicht verändern.
  - ► Gegenstände nicht in die Öffnungen der Dockingstation und des Netzteils stecken.
  - ► Elektrische Kontakte der Dockingstation, des Netzteils und der Steckverbindungen nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
  - ► Dockingstation und Netzteil nicht öffnen.
  - ► Dockingstation und Netzteil nicht abdecken.
  - ► Netzteil nicht in die Erde eingraben.
  - ► Nicht auf die Dockingstation setzen.
  - ► Nicht auf die Bodenplatte der Dockingstation stehen.

4.7 Mähbetrieb

⚠ WARNUNG

- Die Klingen an der sich drehenden Messerscheibe können den Benutzer schneiden. Der Benutzer kann schwer verletzt werden.

- ► Sich drehende Messerscheibe und Klingen nicht berühren.
- ► Falls sich der Benutzer dem Mähroboter während des Mähbetriebs nähert oder bevor er Einstellungen am Gerät vornehmen möchte: Drucktaste „STOP“ drücken.
- ► Mähroboter während des Mähbetriebs nicht kippen oder anheben.
- ► Falls die Messerscheibe oder Klingen durch einen Gegenstand blockiert sind: Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren. Erst dann den Gegenstand beseitigen.

- ► Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.

- ► Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.

- ► Nicht auf den Mähroboter steigen oder setzen und keine Kinder, Tiere oder Gegenstände auf dem Mähroboter transportieren.

- Falls sich der Mähroboter während der Arbeit verändert oder sich ungewohnt verhält, kann der Mähroboter in einem nicht sicherheitsgerechten Zustand sein. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Drucktaste „STOP“ drücken und Gerätesperre aktivieren. Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.
- Falls während des Mähbetriebs die Klingen auf einen fremden Gegenstand treffen, können diese oder Teile davon beschädigt oder mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Fremde Gegenstände von der Mähfläche entfernen.
  - ► Abgebrochene Klingen oder Teile davon von der Mähfläche entfernen.
- Wenn die Drucktaste „STOP“ gedrückt wird, dreht sich die Messerscheibe mit den Klingen noch kurze Zeit weiter. Personen können schwer verletzt werden.
  - ► Warten, bis sich die Messerscheibe nicht mehr dreht.
- Falls während des Mähbetriebs die Klingen auf einen harten Gegenstand treffen, können Funken entstehen und die Klingen beschädigt werden. Funken können in leicht brennbarer Umgebung Brände auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.

- ► Nicht in einer leicht brennbaren Umgebung arbeiten.
- ► Sicherstellen, dass die Klingen in sicherheitsgerechtem Zustand sind.

⚠ GEFAHR

- Falls der Mähroboter in der Umgebung von spannungsführenden Leitungen betrieben wird, können die Klingen mit den spannungsführenden Leitungen in Kontakt kommen und diese beschädigen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Mähroboter nicht in der Umgebung von spannungsführenden Leitungen betreiben.

4.8 Laden

⚠ WARNUNG

- Während des Ladens kann ein beschädigtes oder ein defektes Netzteil ungewöhnlich riechen oder rauchen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Netzstecker aus der Steckdose ziehen.
- Das Netzteil kann bei unzureichender Wärmeabfuhr überhitzen und einen Brand auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Netzteil nicht abdecken.

4.9 Elektrisch anschließen

Kontakt mit stromführenden Bauteilen kann durch folgende Ursachen entstehen:

– Die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung ist beschädigt.
– Der Netzstecker der Anschlussleitung oder der Verlängerungsleitung ist beschädigt.
– Die Steckdose ist nicht richtig installiert.

⚠ GEFAHR

- Kontakt mit stromführenden Bauteilen kann zu einem Stromschlag führen. Der Benutzer kann schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Sicherstellen, dass die Leitungen und deren Netzstecker unbeschädigt ist.

Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung beschädigt sind:
- ► Beschädigte Stelle nicht berühren.
- ► Netzstecker aus der Steckdose ziehen.

  - ► Leitungen und deren Netzstecker mit trockenen Händen anfassen.
  - ► Netzstecker in eine richtig installierte und abgesicherte Steckdose mit Schutzkontakt stecken.
  - ► Falls sich die Steckdose außerhalb eines Gebäudes befindet: Sicherstellen, dass die Steckdose für den Betrieb im Außenbereich zugelassen ist.
  - ► Netzteil über einen Fehlerstrom-Schutzschalter (30 mA, 30 ms) anschließen.
  - ► Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung angeschlossen oder getrennt wird: Immer am Stecker greifen und nicht am Kabel ziehen.
- Eine beschädigte oder ungeeignete Verlängerungsleitung kann zu einem elektrischen Schlag führen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Eine Verlängerungsleitung mit dem richtigen Leitungsquerschnitt verwenden, 🕮 17.5.
  - ► Eine spritzwassergeschützte und für den Außeneinsatz zulässige Verlängerungsleitung verwenden.
  - ► Steckverbindung zwischen Netzteil und Verlängerungsleitung vor Wasser schützen.
  - ► Eine Verlängerungsleitung verwenden, die die gleichen Eigenschaften besitzt, wie die Anschlussleitung des Netzteils.

⚠ WARNUNG

- Eine falsche Netzspannung oder eine falsche Netzfrequenz kann zu einer Überspannung in dem Netzteil führen. Das Netzteil kann beschädigt werden.
  - ► Sicherstellen, dass die Netzspannung und die Netzfrequenz des Stromnetzes mit den Angaben auf dem Leistungsschild des Netzteils übereinstimmen.
- Falls das Netzteil an eine Mehrfachsteckdose angeschlossen ist, können während des Ladens elektrische Bauteile überlastet werden. Die elektrischen Bauteile können sich erwärmen und einen Brand auslösen. Personen können sich schwer verletzen oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Sicherstellen, dass die Leistungsangaben auf der Mehrfachsteckdose durch die Angaben auf dem Leistungsschild des Netzteils und aller an die Mehrfachsteckdose angeschlossener Elektrogeräte in Summe nicht überschritten werden.
- Eine falsch verlegte Anschlussleitung, Verlängerungsleitung oder ein falsch verlegtes Ladekabel kann beschädigt werden und Personen können darüber stolpern. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie sich außerhalb der Mähfläche befinden.
  - ► Leitungen und Ladekabel so verlegen und kennzeichnen, dass sie nicht durch das

Arbeiten mit einem Gartengerät oder Gartenwerkzeug beschädigt werden.
- ► Leitungen und Ladekabel so verlegen und kennzeichnen, dass Personen nicht stolpern können.
- ► Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht gespannt oder verwickelt sind.
- ► Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht beschädigt, geknickt oder gequetscht werden oder scheuern.
- ► Leitungen und Ladekabel vor Hitze, Öl und Chemikalien schützen.
- ► Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund liegen.

- Falls elektrische Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen, können diese beschädigt werden, wenn das Netzteil an der Wand montiert wird. Kontakt mit elektrischen Leitungen kann zu einem Stromschlag führen. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Sicherstellen, dass an der vorgesehenen Stelle keine elektrischen Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen.
  - ► Netzteil so an eine Wand montieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Falls das Netzteil an einen Generator angeschlossen wird, kann die Stromversorgung nicht dauerhaft gewährleistet werden und der Mähroboter nicht ordnungsgemäß funktionieren. Durch Schwankungen in der Stromversorgung kann das Netzteil beschädigt werden.
  - ► Netzteil nur an eine ordnungsgemäß installierte Steckdose anschließen.

4.10 Transportieren

4.10.1 Mähroboter

⚠ WARNUNG

- Während des Transports kann der Mähroboter umkippen oder sich bewegen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  -

  - ► Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
  - ► Mähroboter mit Spanngurten, Riemen oder einem Netz so sichern, dass er nicht umkippen und sich nicht bewegen kann.

4.10.2 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

⚠ WARNUNG

- Der Akku ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku beschädigt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Einen beschädigten Akku nicht transportieren.
- Während des Transports kann der Akku umkippen oder sich bewegen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Akku in der Verpackung so verpacken, dass er sich nicht bewegen kann.
  - ► Verpackung so sichern, dass sie sich nicht bewegen kann.

4.10.3 Dockingstation und Netzteil

⚠ WARNUNG

- Während des Transports kann die Dockingstation oder das Netzteil umkippen oder sich bewegen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Netzstecker aus der Steckdose ziehen.
  - ► Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
  - ► Dockingstation und Netzteil mit Spanngurten, Riemen oder einem Netz so sichern, dass sie nicht umkippen und sich nicht bewegen können.
- Die Anschlussleitung und das Ladekabel sind nicht dafür bestimmt, das Netzteil oder die Dockingstation daran zu tragen. Die Anschlussleitung, das Netzteil das Ladekabel oder die Dockingstation können beschädigt werden.
  - ► Ladekabel vom Netzteil und Dockingstation trennen und aufwickeln.
  - ► Dockingstation an der Bodenplatte greifen und festhalten.
  - ► Anschlussleitung aufwickeln und am Netzteil befestigen.
  - ► Netzteil am Gehäuse greifen und festhalten.

4.11 Aufbewahren

4.11.1 Mähroboter

⚠ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren des Mähroboters nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt werden.

  - ► Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
  - ► Mähroboter außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Die elektrischen Kontakte am Mähroboter und metallische Bauteile können durch Feuchtigkeit korrodieren. Der Mähroboter kann beschädigt werden.
  - ► Mähroboter sauber und trocken aufbewahren.
- Falls vor der Aufbewahrung die Gerätesperre des Mähroboters nicht aktiviert wird, kann der Mähroboter unbeabsichtigt eingeschaltet werden und der Mähroboter setzt sich in Bewegung. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.

  - ► Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
- Die Haube und Griffstellen sind nicht dafür bestimmt, den Mähroboter daran aufzuhängen. Sicherheitseinrichtungen können außer Kraft gesetzt werden und der Mähroboter kann beschädigt werden.
  - ► Mähroboter so aufbewahren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

4.11.2 Akku

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

⚠ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren des Akkus nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt werden.
  - ► Akku außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Der Akku ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku irreparabel beschädigt werden.
  - ► Akku sauber und trocken aufbewahren.
  - ► Akku in einem geschlossenen Raum aufbewahren.
  - ► Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahren, 🕮 17.6.

4.11.3 Dockingstation und Netzteil

⚠ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren einer Dockingstation oder eines Netzteils nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
  - ► Dockingstation und Netzteil außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Die Dockingstation und das Netzteil sind nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls die Dockingstation oder das Netzteil bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann die Dockingstation oder das Netzteil beschädigt werden.
  - ► Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
  - ► Falls das Netzteil warm ist: Netzteil abkühlen lassen.
  - ► Dockingstation und Netzteil sauber und trocken aufbewahren.
  - ► Dockingstation und Netzteil in einem geschlossenen Raum aufbewahren.
  - ► Netzteil nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahren, 🕮 17.6.
- Die Anschlussleitung und das Ladekabel sind nicht dafür bestimmt, das Netzteil oder die Dockingstation daran zu tragen. Die Anschlussleitung, das Netzteil das Ladekabel oder die Dockingstation können beschädigt werden.
  - ► Ladekabel vom Netzteil und Dockingstation trennen und aufwickeln.
  - ► Dockingstation an der Bodenplatte greifen und festhalten.
  - ► Anschlussleitung aufwickeln und am Netzteil befestigen.
  - ► Netzteil am Gehäuse greifen und festhalten.

4.12 Reinigen, Warten und Reparieren

⚠ WARNUNG

- Falls während der Reinigung, Wartung oder Reparatur die Gerätesperre des Mähroboters nicht aktiviert ist, kann der Mähroboter unbeabsichtigt eingeschaltet werden. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.

- ► Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

- Scharfe Reinigungsmittel, das Reinigen mit einem Hochdruckreiniger oder das Reinigen mit spitzen oder scharfen, metallischen Gegenständen können den Mähroboter, beschädigen. Falls der Mähroboter nicht richtig gereinigt wird, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt werden.
  - ► Mähroboter so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Scharfe Reinigungsmittel, das Reinigen mit einem Hochdruckreiniger oder das Reinigen mit spitzen oder scharfen, metallischen Gegenständen können die Dockingstation, das Netzteil, die Anschlussleitung, das Ladekabel sowie deren Steckverbindungen beschädigen. Falls die Dockingstation, das Netzteil, die Anschlussleitung, das Ladekabel sowie deren Steckverbindungen nicht richtig gereinigt werden, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt werden.
  - ► Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
  - ► Dockingstation, Netzteil, Anschlussleitung, Ladekabel sowie deren Steckverbindungen so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Falls der Mähroboter, die Dockingstation oder das Netzteil nicht richtig gewartet oder repariert werden, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
  - ► Mähroboter, Dockingstation und Netzteil nicht selbst warten oder reparieren.
  - ► Falls der Mähroboter, die Dockingstation oder das Netzteil gewartet oder repariert werden müssen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.
  - ► Klingen so warten, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Während der Reinigung oder Wartung des Mähwerks kann der Benutzer sich an scharfen Schneidkanten der Klingen schneiden. Der Benutzer kann verletzt werden.
  - ► Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Falls die Anschlussleitung des Netzteils defekt oder beschädigt ist:
  - ► Netzteil ersetzen.
- Falls der Stopfen der Diagnosebuchse an der Unterseite des Mähroboters nicht richtig sitzt, kann Feuchtigkeit und Schmutz in den Mähroboter eindringen. Der Mähroboter kann beschädigt werden.
  - ► Sitz des Stopfens bei jeder Reinigung und bei jedem Klingenwechsel prüfen.
  - ► Mähroboter nicht mit einem fehlenden oder beschädigten Stopfen betreiben.

5 Mähroboter im Team verwenden

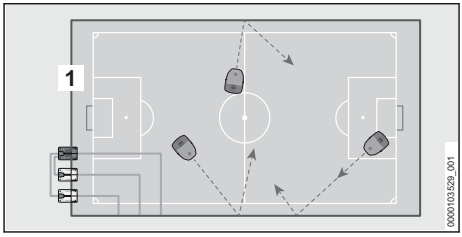
5.1 Funktionsbeschreibung

5.1.1 Funktionsbeschreibung

Die Team-Funktion eignet sich für einfach aufgebaute Mähflächen und wird in den folgenden Kapiteln am Beispiel eines Sportplatzes beschrieben.

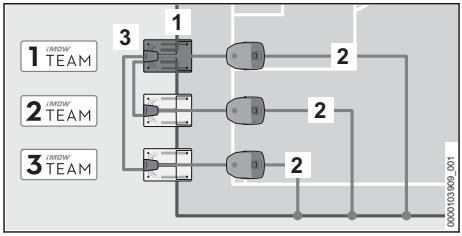
Um große Flächen, wie z. B. Sportplätze, effizient zu mähen, können bis zu drei Mähroboter gemeinsam als Team zusammenarbeiten.

Für einen robusten und zuverlässigen Betrieb empfiehlt STIHL, die Team-Funktion von einem Fachhändler installieren zu lassen.



Die Mähroboter mähen das Gras in zufälligen Bahnen.

Damit die Mähroboter die Grenzen der Mähfläche erkennen können, muss ein Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche verlegt werden.

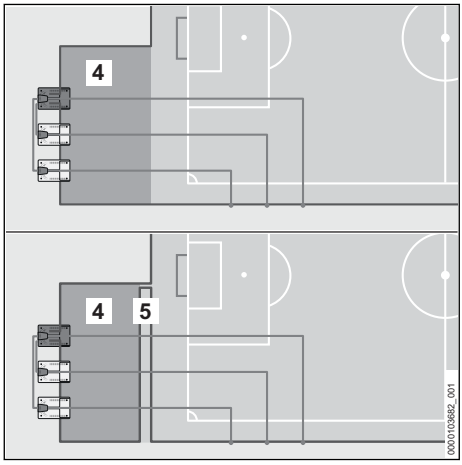


In der Team-Funktion ist jedem Mähroboter eine eigene Dockingstation (Team 1, Team 2, Team 3) mit Leitdraht (2) zugewiesen.

An die Master-Dockingstation (3) werden der Begrenzungsdraht (1) und alle Leitdrähte (2) angeschlossen. Die Drähte übertragen die Signale der Master-Dockingstation zu den Mährobotern. Entlang der Leitdrähte (2) werden die Mähroboter auf die Mähfläche und zurück zur Dockingstation geführt.

Dockingstationen aufstellen

Je nach Anforderung können die Dockingstationen auf oder außerhalb der Mähfläche aufgestellt werden.



Werden die Dockingstationen außerhalb der Mähfläche aufgestellt, kann der Bereich (4) in die zu mähende Fläche aufgenommen oder davon abgetrennt werden.

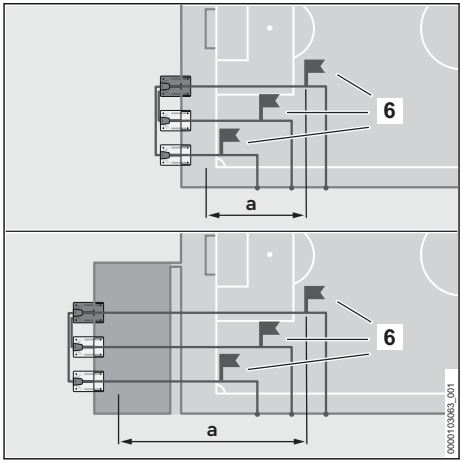
Um den Bereich (4) abzutrennen, muss mit dem Begrenzungsdraht eine Drahtschlaufe (5) verlegt werden. Der Bereich (4) vor den Dockingstationen wird nicht gemäht. Zonen können in der Team-Funktion nicht definiert werden.

Bedienung

Die Bedienung der Mähroboter findet über die App „MY iMOW®“, das STIHL connected Portal und über die Tasten im Bedienfeld am Mähroboter statt. Leuchtstreifen an den Mährobotern, sowie eine künstlich erzeugte Sprachausgabe informieren über den aktuellen Status der Mähroboter.

Die wichtigsten Einstellungen für die Team-Funktion sind:
– Gleiche Schnitthöhe für alle Mähroboter festlegen
– Mähplan erstellen und Zeitzone festlegen
– Regensensor einstellen
– Definition der Startdistanz

Startdistanz



Die Mähroboter starten den Mähvorgang von einem bestimmten Punkt (6) aus. Für jeden Mähroboter muss auf dem zugehörigen Leitdraht die Startdistanz (a) definiert werden.

Werden die Dockingstationen außerhalb der Mähfläche positioniert, muss der Punkt (6) innerhalb der Mähfläche definiert werden.

Entfernung der Startdistanz (a) ab der Dockingstation: 2 m bis 80 m.

Die Startdistanz wird über die App „MY iMOW®“ definiert.

5.2 Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen

5.2.1 Mähfläche planen und vorbereiten

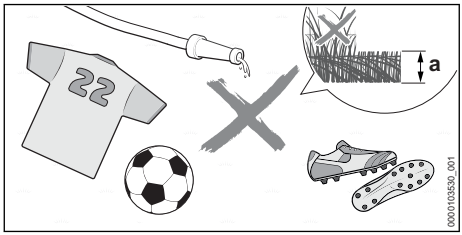
Vor der Inbetriebnahme der Mähroboter muss die Mähfläche geplant und vorbereitet werden. Dadurch wird eine robuste Installation sowie ein unauffälliger Betrieb ermöglicht und mögliche Störquellen werden beseitigt.

Mähfläche planen

► Mit den Beschreibungen zu den Dockingstationen und der Drahtverlegung in den nachfolgenden Kapiteln vertraut machen.

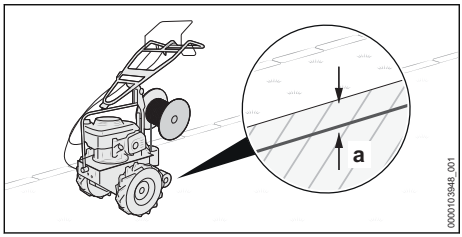
- Informationen auf die Mähfläche übertragen:
  - Kontur der Mähfläche
  - Position der Dockingstationen
  - Verlauf des Begrenzungsdrahts
  - Verlauf der Leitdrähte

Mähfläche vorbereiten



- Herumliegende Gegenstände entfernen.
- Metalle, magnetisch und elektrisch leitende Materialien und alte Begrenzungsdrähte entfernen.
- Rasen mit einem Rasenmäher auf die Schnitthöhe mähen, die später auch für den Betrieb des Mähroboters eingestellt wird. Die Standardeinstellung der Schnitthöhe ist a = 4 cm.
- Löcher und grobe Unebenheiten ausgleichen.

Drahtverlegemaschine verwenden



HINWEIS

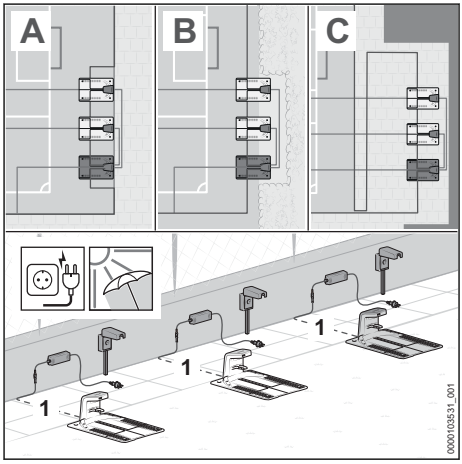
- Damit die Leitdrähte und der Begrenzungsdraht nicht beschädigt werden, empfiehlt es sich, die Drähte mit einer Drahtverlegemaschine zu verlegen. Dadurch sind die Drähte bei Rasenpflegearbeiten (z. B. Belüften) und bei Spielbetrieb geschützt.
  - Rasen nicht mit Maschinen bearbeiten, die tiefer in den Boden eindringen als die Leitdrähte und der Begrenzungsdraht verlegt wurden.
  - Maximale Tiefe zum Verlegen der Leitdrähte und der Begrenzungsdrahts: a = 10 cm.

5.2.2 Mähroboter einsatzbereit machen

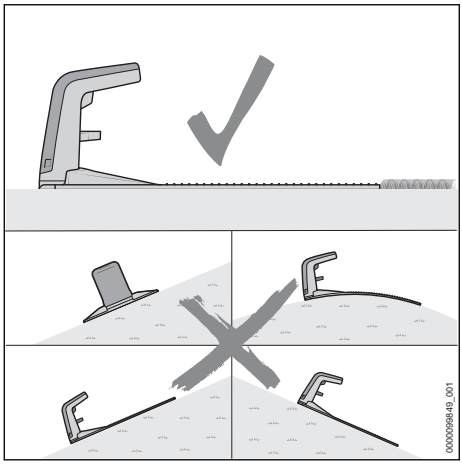
- Verpackungsmaterial und Transportsicherungen entfernen.
- Sicherstellen, dass sich folgende Bauteile im sicherheitsgerechten Zustand befinden:
  - Mähroboter, 🕮 4.6.1
  - Mähwerk, 🕮 4.6.2
  - Akku, 🕮 4.6.3
  - Dockingstation und Netzteil, 🕮 4.6.4
- Dockingstation aufstellen, 🕮 5.3
- Leitdraht verlegen, 🕮 5.4
- Begrenzungsdraht verlegen, 🕮 5.5
- Dockingstation elektrisch anschließen, 🕮 5.6
- Team einrichten, 🕮 5.7
- Bluetooth®- Funkschnittstelle schließen, 🕮 7
- Falls die Schritte nicht durchgeführt werden können: Mähroboter nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

5.3 Dockingstation aufstellen

5.3.1 Allgemeine Vorgaben

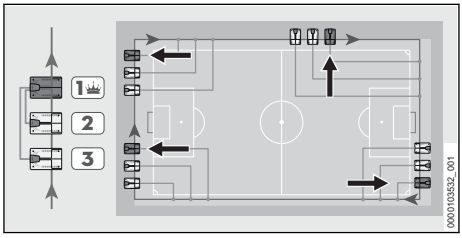


- Standort für die Dockingstationen so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - Die Dockingstationen stehen auf der Mähfläche (A), direkt angrenzend an die Mähfläche (B) oder außerhalb der Mähfläche (C).
  - Entlang des Verlaufs der Leitdrähte befinden sich keine Hindernisse.
  - Die Ladekabel (1) können außerhalb des Mähbereichs zu einer geeigneten Steckdose verlegt werden.
  - Die Dockingstationen und Netzteile stehen an einer gut einsehbaren Stelle.
  - Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.
  - Falls möglich: Die Dockingstationen stehen innerhalb des Empfangsbereichs eines kabellosen Netzwerks (WLAN-Verbindung).



► Dockingstationen so ausrichten, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  – Die Dockingstationen stehen auf einer ebenen Fläche.
  – Die Dockingstationen zeigen mit ihrer Öffnung nach vorne in Richtung der Mähfläche.
  – Die Dockingstationen sind waagrecht ausgerichtet und nicht seitlich, nach vorne oder nach hinten geneigt.
  – Die Bodenplatte biegt sich nicht durch und liegt flach auf dem Boden auf.

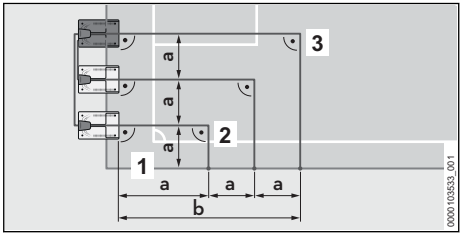
5.3.2 Dockingstationen positionieren



Als Master-Dockingstation (Team 1) wird immer die vom Spielfeld aus gesehen rechts außen positionierte Dockingstation definiert. An die Master-Dockingstation (Team 1) werden der Begrenzungsdraht und alle Leitdrähte angeschlossen.
  – Master-Dockingstation (Team 1)
  – Dockingstation (Team 2)
  – Dockingstation (Team 3)

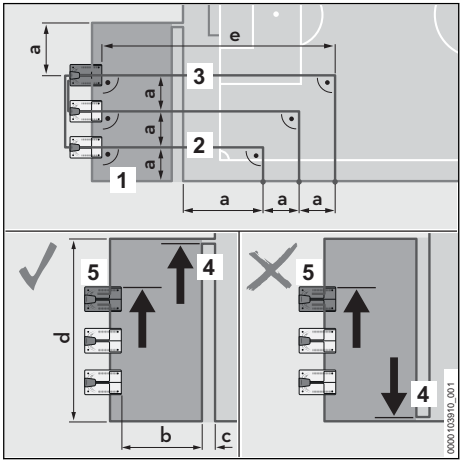
Die Befestigung der Dockingstationen mit den Erdnägeln erfolgt erst nach Abschluss der Drahtverlegung.

Dockingstationen innerhalb der Mähfläche



Dockingstation innerhalb der Mähfläche so positionieren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  – Der Begrenzungsdraht (1) und der Leitdraht (2) haben einen Abstand von mindestens a = 2 m.
  – Die Leitdrähte haben einen Abstand von mindestens a = 2 m.
  – Der längste Leitdraht (3) hat eine maximale Länge von b = 80 m.

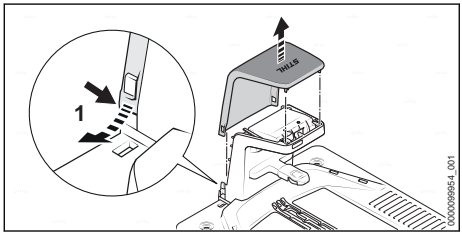
Dockingstationen außerhalb der Mähfläche



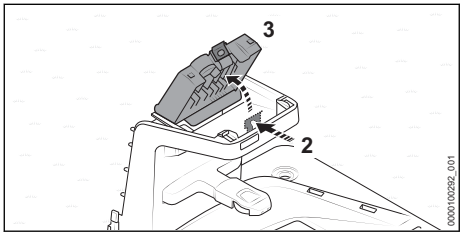
Dockingstation außerhalb der Mähfläche so positionieren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  – Der Begrenzungsdraht (1) und der Leitdraht (2) haben einen Abstand von mindestens a = 2 m.
  – Die Leitdrähte haben einen Abstand von mindestens a = 2 m.
  – Die Dockingstationen und die Drahtschlaufe (4) haben einen Abstand von b = ≤ 35 m.
  – Die Drahtschlaufe (4) hat eine Breite von c = 37 cm (1x iMOW® Ruler).

– Die äußeren Begrenzungsdrähte der abgetrennten Fläche haben einen Abstand von d = ≤ 10 m.
– Der längste Leitdraht (3) hat eine maximale Länge von e = 80 m.
– Die Drahtschlaufe (4) ist rechts von der Master-Dockingstation (5) positioniert.

5.3.3 Dockingstationen vorbereiten



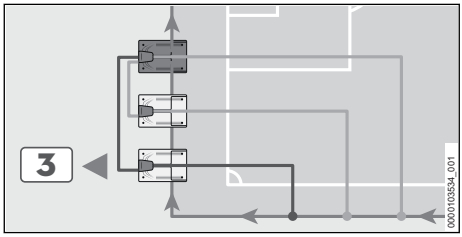
► Haube (1) auf beiden Seiten leicht nach außen biegen und nach oben abnehmen.



► Rasthebel (2) drücken und die Abdeckung (3) aufklappen.

5.4 Leitdraht verlegen

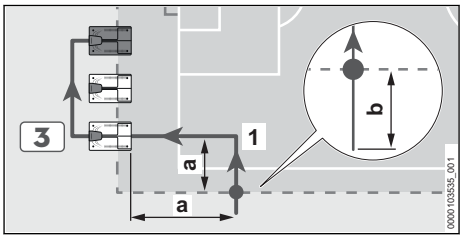
5.4.1 Leitdrähte verlegen



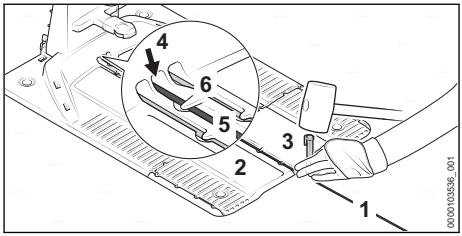
Mit der Verlegung der Leitdrähte wird immer an der Dockingstation begonnen, die am nächsten zur Ecke der Mähfläche positioniert ist. In diesem Beispiel ist es die Dockingstation (Team 3).

Die Verlegung der Leitdrähte erfolgt immer vom Rand der Mähfläche aus hin zur jeweiligen Dockingstation.

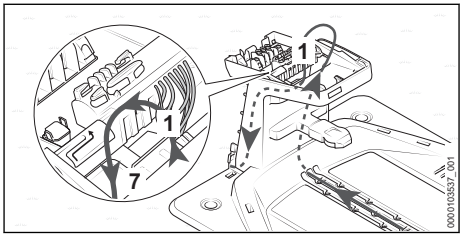
Leitdraht der Dockingstation (Team 3) verlegen



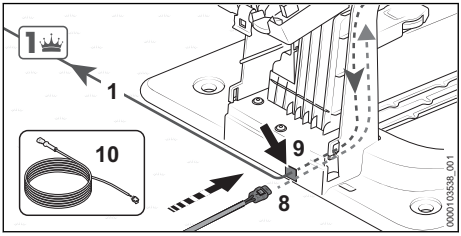
► Den Abstand von mindestens a = 2 m zu den Rändern der Mähfläche einhalten.
► Leitdraht (1) auf einer Länge von b = 1 m über den später noch zu verlegenden Begrenzungsdraht am Rand der Mähfläche überstehen lassen.
► Leitdraht (1) in die Mähfläche hinein und anschließend im rechten Winkel zur Dockingstation (Team 3) verlegen.



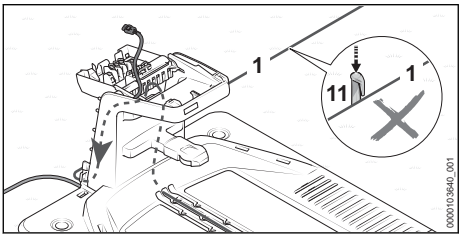
► Leitdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
► Genügend Draht von der Drahtrolle abwickeln und mit einem Seitenschneider durchtrennen. Die Länge des Drahts muss ausreichen, um den Leitdraht durch die Dockingstation (Team 3) und hinter der Dockingstation zur Master-Dockingstation (Team 1) zu führen und anschließen zu können.
► Leitdraht (1) in die mittlere Durchführung (4) stecken und nachführen.
Der Leitdraht (1) wird im Inneren der Dockingstation (Team 3) nach oben geschoben.
► Leitdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal (5) liegt und von den Haken (6) fixiert ist.



- Leitdraht (1) von oben in die linke Öffnung (7) stecken und nachführen.
  Der Leitdraht (1) tritt hinten aus der Öffnung für das Ladekabel wieder aus.

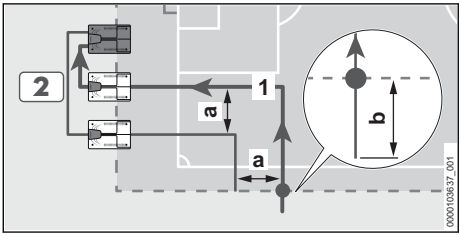


- Leitdraht (1) hinter der Dockingstation (Team 3) zur Master-Dockingstation (Team 1) führen.
- Stecker (8) in die Öffnung (9) für das Ladekabel stecken und das Ladekabel (10) nachführen.
  Das Ladekabel (10) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



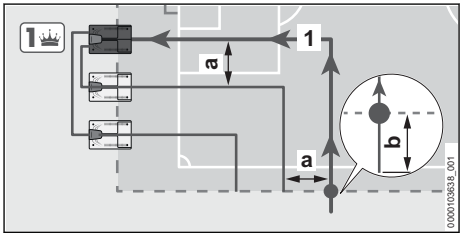
Der Leitdraht (1) zur Master-Dockingstation (Team 1) wird zu einem späteren Zeitpunkt mit einem Fixiernägeln (11) befestigt.

Leitdraht der Dockingstation (Team 2) verlegen

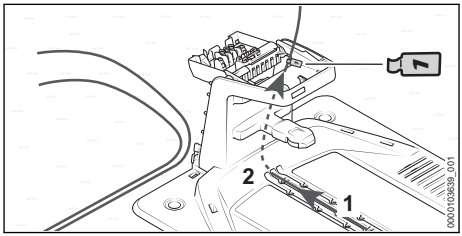


- Leitdraht (1) der Dockingstation (Team 2) so verlegen, wie es für den Leitdraht der Dockingstation (Team 3) beschrieben ist. Den Mindestabstand von a = 2 m zum bereits verlegten Leitdraht einhalten.
- Leitdraht (1) auf einer Länge von b = 1 m über den später noch zu verlegenden Begrenzungsdraht am Rand der Mähfläche überstehen lassen.

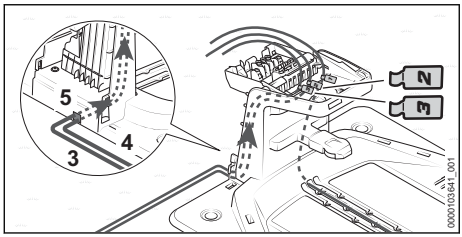
Leitdraht der Master-Dockingstation (Team 1) verlegen



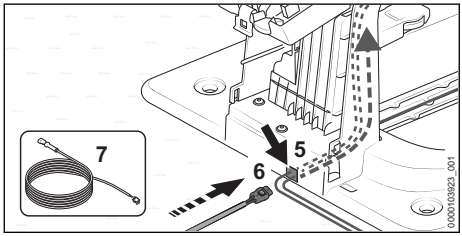
- Leitdraht im Mindestabstand von a = 2 m zum bereits verlegten Leitdraht zur Master-Dockingstation (Team 1) verlegen.
- Leitdraht (1) auf einer Länge von b = 1 m über den später noch zu verlegenden Begrenzungsdraht am Rand der Mähfläche überstehen lassen.
- Leitdraht direkt an der Bodenplatte mit einem Fixiernagel befestigen.
- Genügend Draht von der Drahtrolle abwickeln, und mit einem Seitenschneider durchtrennen. Die Länge des Drahts muss ausreichen, um den Leitdraht durch die Master-Dockingstation (Team 1) zu führen und anschließen zu können.
- Leitdraht so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken fixiert ist.



- Leitdraht (1) in die mittlere Durchführung (2) stecken und nachführen.
  Der Leitdraht wird im Inneren der Master-Dockingstation (Team 1) nach oben geschoben.
- Leitdraht nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer kennzeichnen.
  Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.



- Leitdrähte (3 und 4) der Dockingstationen (Team 2 und Team 3) in die Öffnung (5) für das Ladekabel stecken und die Leitdrähte nachführen.
  Die Leitdrähte werden im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.
- Leitdrähte nahe am Gehäuse mit den passenden Kabelmarkierern kennzeichnen.
  Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.



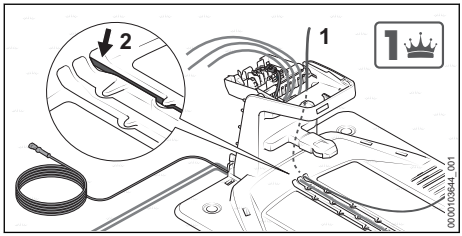
- Stecker (6) in die Öffnung (5) stecken und das Ladekabel (7) nachführen.
  Das Ladekabel (7) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

5.5 Begrenzungsdraht verlegen

5.5.1 Begrenzungsdraht verlegen

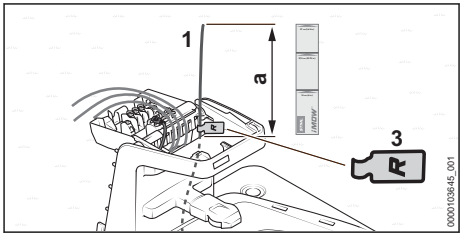
Begrenzungsdraht zu den Leitdrähten verlegen

Die Master-Dockingstation (Team 1) dient als Ausgangspunkt zur Verlegung des Begrenzungsdrahts. Der Begrenzungsdraht wird im Uhrzeigersinn verlegt.

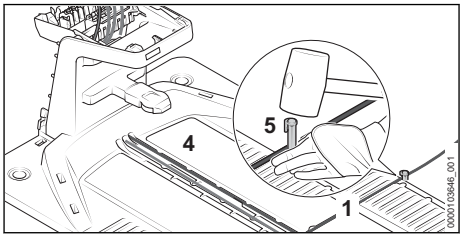


- Drahtanfang (1) in die rechte Durchführung (2) stecken und nachführen.

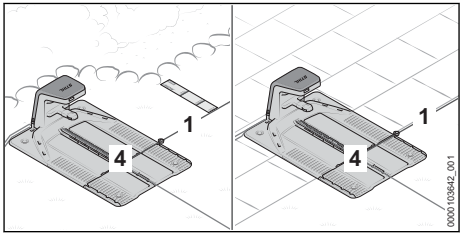
Der Begrenzungsdraht (1) wird im Inneren der Master-Dockingstation (Team 1) nach oben geschoben.



- Begrenzungsdraht (1) so lange nachführen, bis er auf einer Länge von a = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.
- Drahtanfang (1) nahe am Gehäuse mit einem Kabelmarkierer (3) kennzeichnen.
  Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.



- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte (4) verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken fixiert ist.
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (4) der Master-Dockingstation mit einem Fixiernagel (5) befestigen.

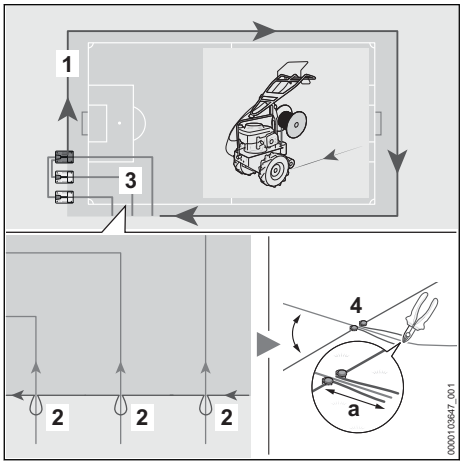


- Begrenzungsdraht (1) so verlegen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  – Der Begrenzungsdraht (1) ist von der Bodenplatte (4) seitlich herausgeführt und mit einem Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) zu Hindernissen entlang der befahrbaren Fläche verlegt.
  – Der Begrenzungsdraht ist von der Bodenplatte (4) seitlich herausgeführt und entlang der befahrbaren Fläche verlegt.

Anschlussstelle für die Leitdrähte verlegen

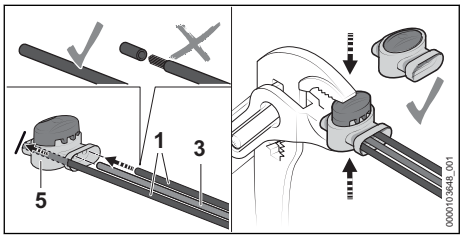
⚠ HINWEIS

- Um die Drähte bei Rasenpflegearbeiten oder durch den Spielbetrieb nicht zu beschädigen, die Drähte unterhalb der Grasnarbe verlegen.

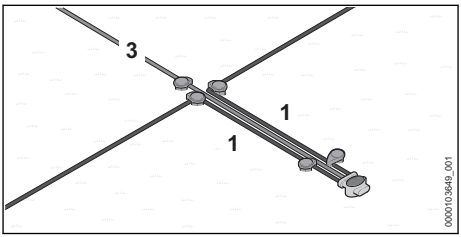


Bei der Installation des umlaufenden Begrenzungsdrahts (1), müssen die Anschlussstellen (2) für die Leitdrähte (3) verlegt werden:

- Begrenzungsdraht (1) an den vorgesehenen Stellen mit einem Fixiernagel (4) befestigen.
- Begrenzungsdraht (1) zu einer Schleife mit einer Länge a = 15 cm legen und mit einem weiteren Fixiernagel (4) befestigen.
- Begrenzungsdraht (1) am Ende der Drahtschleife z. B. mit einem Seitenschneider durchtrennen.
- Leitdraht (3) in der Mitte zwischen den Enden des Begrenzungsdrahts (1) verlegen.
- Alle Drahtenden auf die gleiche Länge a = 15 cm bringen.



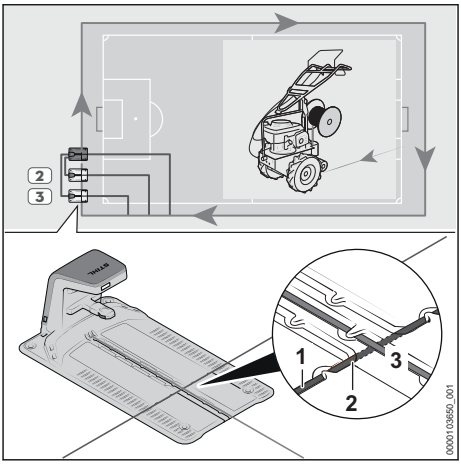
- Enden der Begrenzungsdrähte (1) und des Leitdrahts (3) bis zum Anschlag in den Drahtverbinder (5) stecken.
  Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
- Drahtverbinder (5) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



- Begrenzungsdrähte (1) und Leitdraht (3) parallel und eng aneinander führen, ohne dass sich die Drähte überkreuzen.
- Drähte mit weiteren Fixiernägeln befestigen.
- Begrenzungsdraht (1) weiter um die Mähfläche verlegen.

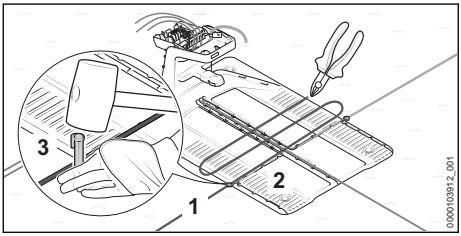
Begrenzungsdraht an den Dockingstationen (Team 3) und, (Team 2) verlegen

Je nach Untergrund kann der Begrenzungsdraht durch die Bodenplatten der Dockingstationen oder unterhalb der Bodenplatten verlegt werden.

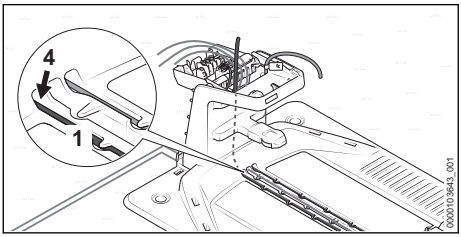


- Falls der Begrenzungsdraht (1) durch die Dockingstation verlegt wird:
  - Begrenzungsdraht (1) in die seitliche Durchführung (2) der Bodenplatte der Dockingstation stecken und nachführen.
  - Begrenzungsdraht (1) unter dem Leitdraht (3) durchführen.
  - Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken fixiert ist.
  - Vorgehen bis zur Master-Dockingstation (Team 1) wiederholen.

Begrenzungsdraht an der Master-Dockingstation (Team 1) verlegen

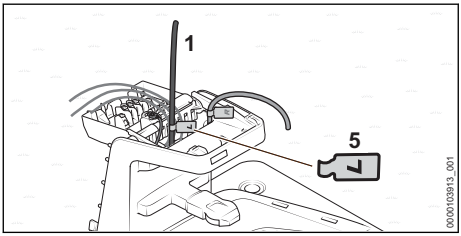


- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) der Master-Dockingstation (Team 1) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.



- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken fixiert ist.
- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (4) stecken und nachführen.

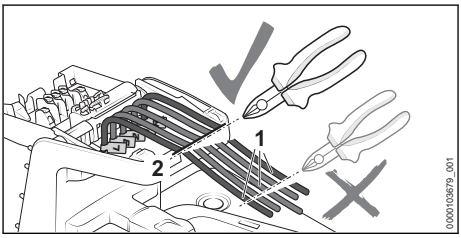
Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



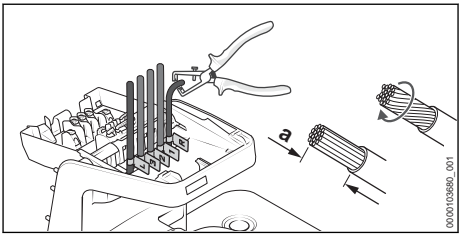
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit einem Kabelmarkierer (5) kennzeichnen.

5.6 Dockingstation elektrisch anschließen

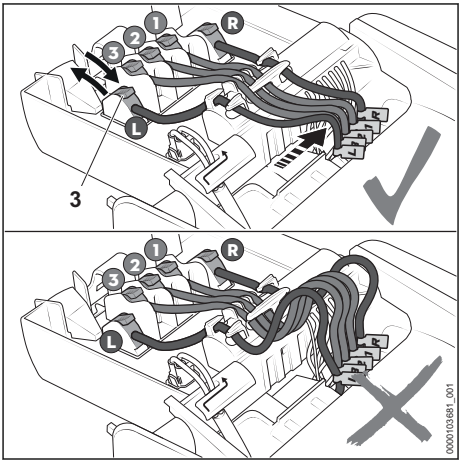
5.6.1 Begrenzungsdraht und Leitdraht anschließen



- Drahtenden (1) leicht spannen und entlang der Kante (2) mit einem Seitenschneider ablängen.

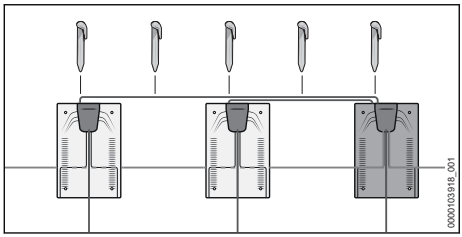


- Drahtenden auf einer Länge von a = 10 mm abisolieren.
- Drahtlitzen so verdrillen, dass keine einzelnen Drahtlitzen abstehen.



- Die beschrifteten Drahtenden den jeweiligen Klemmen zuordnen.
- Hebel (3) der entsprechenden Klemme nach hinten aufklappen.

- ► Das abisolierte Drahtende in die entsprechende Klemme einführen und zum Schließen den Hebel (3) wieder nach vorne klappen.
- ► Begrenzungsdrähte und Leitdrähte so in den Kabelhaltern fixieren, das sich keine Kabelschlaufen bilden.

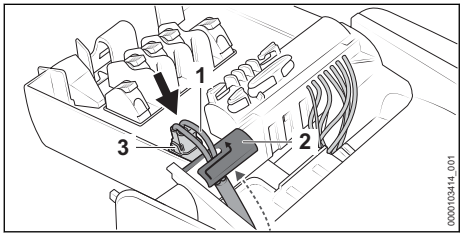


- ► Die Leitdrähte hinter den Dockingstationen mit Fixiernägeln fixieren.

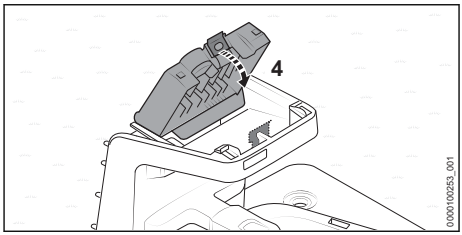
5.6.2 Ladekabel anschließen

HINWEIS

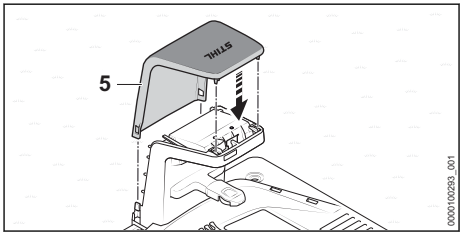
- ■ Die Steckverbindungen des Ladekabels sind im montierten Zustand gegen Verschmutzung z. B. Staub und Schmutz geschützt. Falls die Steckverbindungen verschmutzt sind kann es zu Betriebsstörungen der Dockingstation kommen.
  - ► Offene Steckverbindungen vor Verschmutzung schützen.
  - ► Verschmutzte Steckverbindungen so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.



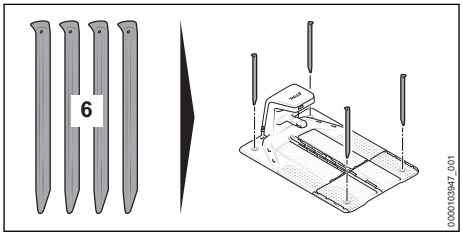
- ► Ladekabel (1) im Kabelhalter (2) fixieren.
- ► Stecker (3) einstecken.
  Der Stecker (3) rastet auf beiden Seiten hörbar und spürbar ein.



- ► Abdeckung (4) nach vorne klappen.
  Die Abdeckung (4) rastet hörbar und spürbar ein.



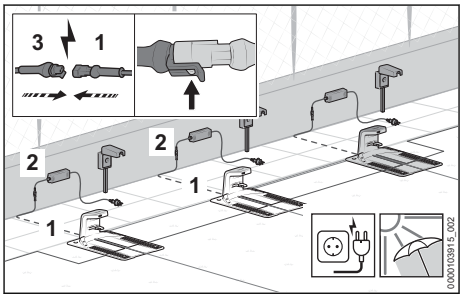
- ► Haube (5) aufsetzen.
  Die Haube (5) rastet hörbar ein.



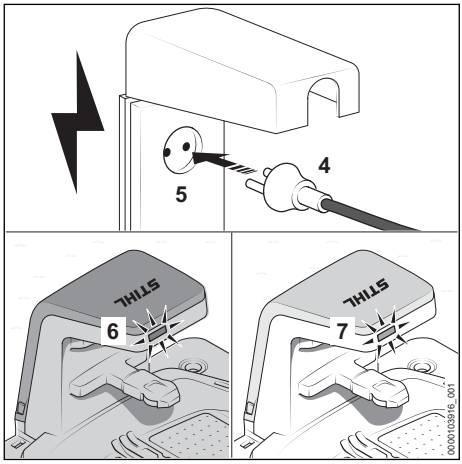
- ► Alle Dockingstationen mit vier Erdnägel (6) am Boden befestigen.

Ladekabel für alle weiteren Dockingstationen so anschließen, wie es in diesem Kapitel beschrieben ist.

5.6.3 Ladekabel verlegen und Netzteil anschließen



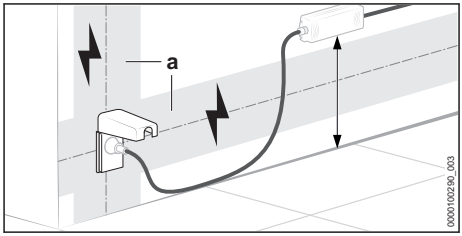
- Ladekabel (1) zum Standort des Netzteils (2) verlegen.
- Standort für das Netzteil (2) so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  – Das Netzteil (2) und die Anschlussleitung befinden sich außerhalb der Mähfläche.
  – Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils (2).
  – Das Netzteil (2) liegt auf einem ebenen und nicht dauerhaft nassen Untergrund.
  – Das Netzteil (2) ist erhöht vom Boden angebracht, falls es länger andauernder Nässe ausgesetzt sein kann.
  – Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.
- Ladekabel so verlegen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  – Das Ladekabel (1) befindet sich außerhalb der Mähfläche.
  – Das Ladekabel (1) ist so verlegt, dass Personen nicht darüber stolpern können.
  – Das Ladekabel (1) ist nicht gespannt oder verwickelt.
  – Das Ladekabel (1) ist komplett abgewickelt und liegt nicht unter der Dockingstation.
  – Das Ladekabel (1) liegt nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund.
- Ladekabel (1) so mit dem Stecker (3) des Netzteils (2) verbinden, dass es vollständig einrastet.



- Netzstecker (4) in eine richtig installierte Steckdose (5) stecken.
  Die LED (6) an der Master-Dockingstation (Team 1) leuchtet grün. Die LED (7) an den anderen Dockingstationen blinken rot.

5.6.4 Netzteil an eine Wand montieren

Das Netzteil kann an eine Wand montiert werden.



- Netzteil so montieren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  – Geeignetes Befestigungsmaterial wird verwendet.
  – Das Netzteil ist waagrecht.
  Folgende Abstände sind eingehalten:
    – Das Netzteil befindet sich außerhalb des Bereichs (a) möglicher Elektroinstallationen.
    – Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils.
  – Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.

5.7 Team einrichten

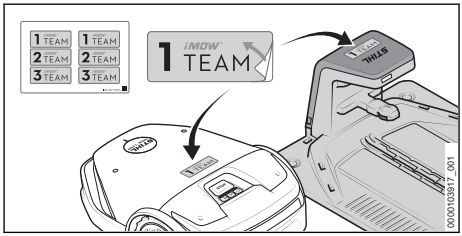
5.7.1 Team vorbereiten

Mähroboter zurücksetzen

Falls ein Mähroboter zuvor als einzelnes Gerät oder in einem anderen Team verwendet wurde, müssen alle Einstellungen über die App „MY iMOW®“ auf die Standardeinstellungen zurückgesetzt werden, 📖 9.2.

Einstellungen der Mähroboter erst nach Abschluss der Einrichtung als Team über die App „MY iMOW®“ oder das STIHL connected Portal vornehmen.

Mähroboter und Dockingstationen als Team kennzeichnen

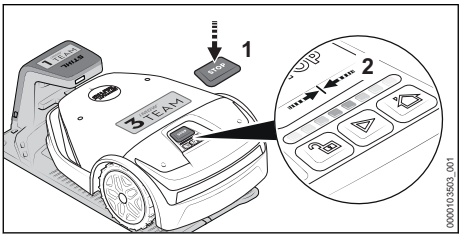


► Mähroboter und zugehörige Dockingstation mit den mitgelieferten Aufklebern kennzeichnen.

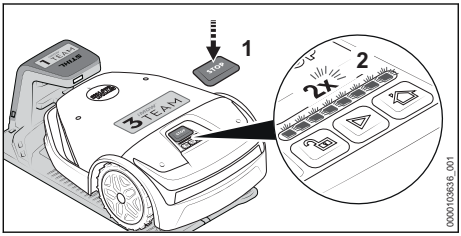
Reihenfolge von rechts nach links:
– Master-Dockingstation (Team 1)
– Dockingstation (Team 2)
– Dockingstation (Team 3)

Gerätesperre aktivieren

Um die Team-Funktion einzurichten, muss die Gerätesperre des Mähroboters aktiviert sein.



► „STOP“ (1) drücken.
Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt.
► „STOP“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig rot leuchtet.



► „STOP“ (1) drücken.
Der Leuchtstreifen (2) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert.

PIN-Schutz deaktivieren

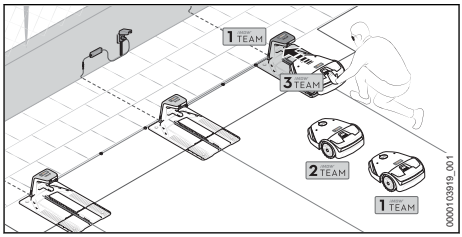
Um die Team-Funktion einzurichten, muss der PIN-Schutz am Mähroboter deaktiviert sein.
► Falls ein PIN-Schutz aktiv ist, den PIN-Schutz über die App „MY iMOW®“ deaktivieren.

5.7.2 Team einrichten

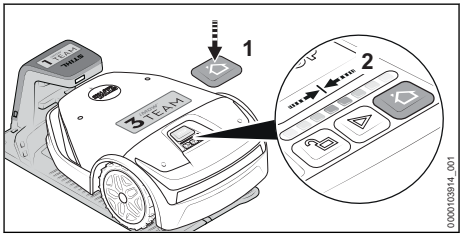
Die Einrichtung der Team-Funktion muss für jeden Mähroboter mit zugehöriger Dockingstation einzeln und in absteigender Reihenfolge durchgeführt werden:
– Team 3
– Team 2
– Team 1

Um die Team-Funktion einzurichten, muss der jeweilige Mähroboter zuerst in die Master-Dockingstation (Team 1) eingesetzt werden.

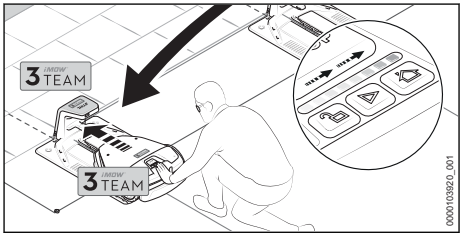
Team 3 einrichten



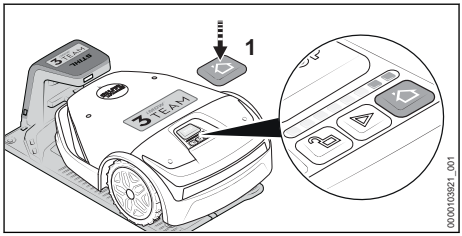
► Mähroboter (Team 3) bis zum Anschlag in die Master-Dockingstation (Team 1) schieben.



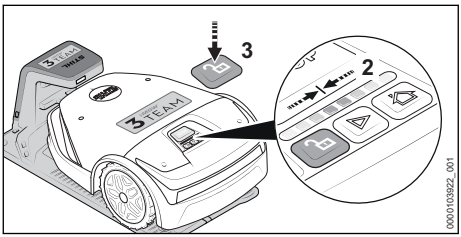
► „HAUS“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig gelb leuchtet.
Die Team-Konfiguration ist aktiv und der Leuchtstreifen (2) leuchtet gelb von links nach rechts.



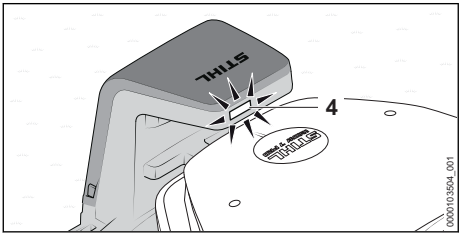
► Mähroboter (Team 3) aus der Master-Dockingstation nehmen und bis zum Anschlag in die Zielstation (Team 3) schieben.



- „HAUS“ (1) drücken.
  Die Zielstation wird bestätigt.



- „SCHLOSS“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig weiß leuchtet.
  Die Gerätesperre des Mähroboters ist deaktiviert.



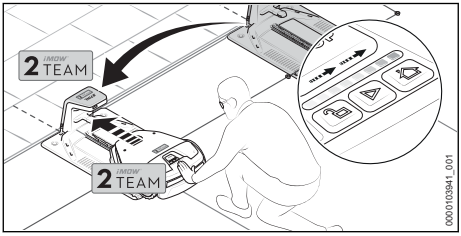
- Angezeigte Tastenkombination drücken.
  Die LED (4) an der Dockingstation (Team 3) blinkt weiß.

Team 3 ist eingerichtet. Der Mähroboter ist bereit zum Mähen.

Team 2 einrichten

Team-Funktion für Team 2 so einrichten, wie es für Team 3 beschrieben ist.

- Mähroboter (Team 2) bis zum Anschlag in die Master-Dockingstation (Team 1) schieben.
- „HAUS“ drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen vollständig gelb leuchtet.
  Die Team-Konfiguration ist aktiv und der Leuchtstreifen leuchtet gelb von links nach rechts.

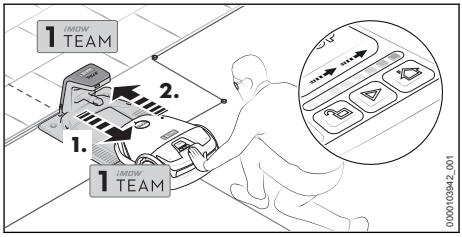


- Mähroboter (Team 2) aus der Master-Dockingstation nehmen und bis zum Anschlag in die Zielstation (Team 2) schieben.
- „HAUS“ drücken.
  Die Zielstation wird bestätigt.
- „SCHLOSS“ drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen vollständig weiß leuchtet
  Die Gerätesperre des Mähroboters ist deaktiviert.
- Angezeigte Tastenkombination drücken.
  Die LED an der Dockingstation (Team 2) blinkt weiß.

Team 1 einrichten

Team-Funktion für Team 1 so einrichten, wie es für Team 3 und Team 2 beschrieben ist.

- Mähroboter (Team 1) bis zum Anschlag in die Master-Dockingstation (Team 1) schieben.
- „HAUS“ drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen vollständig gelb leuchtet.
  Die Team-Konfiguration ist aktiv und der Leuchtstreifen leuchtet gelb von links nach rechts.



- Mähroboter (Team 1) aus der Master-Dockingstation (Team 1) nehmen und wieder bis zum Anschlag in Master-Dockingstation schieben.
- „HAUS“ drücken.
  Die Zielstation wird bestätigt.
- „SCHLOSS“ drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen vollständig weiß leuchtet
  Die Gerätesperre des Mähroboters ist deaktiviert.
- Angezeigte Tastenkombination drücken.
  Die LED an der Dockingstation (Team 1) blinkt weiß.

Teameinrichtung abschließen

Einstellungen der Mähroboter erst nach Abschluss der Einrichtung als Team über die App „MY iMOW®“ oder das STIHL connected Portal vornehmen.

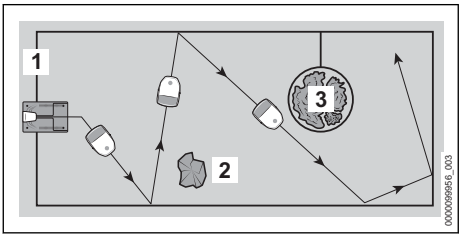
Die wichtigsten Einstellungen für die Team-Funktion sind:
– Gleiche Schnitthöhe für alle Mähroboter festlegen
– Mähplan erstellen und Zeitzone festlegen
– Regensensor einstellen
– Definition der Startdistanz

Um die Startdistanz zu definieren, muss der PIN-Schutz am Mähroboter deaktiviert sein.
► Falls ein PIN-Schutz aktiv ist: PIN-Schutz über die App „MY iMOW®“ deaktivieren.

6 Mähroboter als einzelnes Gerät verwenden

6.1 Funktionsbeschreibung

6.1.1 Funktionsbeschreibung



Der Mähroboter mäht das Gras in zufällig gewählten Bahnen. Damit der Mähroboter die Grenzen der Mähfläche erkennt, muss ein Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche verlegt werden.

Der Begrenzungsdraht (1) überträgt ein Signal an den Mähroboter. Das Signal wird von der Dockingstation erzeugt.

Feste Hindernisse (2) in der Mähfläche werden vom Mähroboter mit Hilfe von Ultraschall-Sensoren und eines Stoßsensors erkannt.

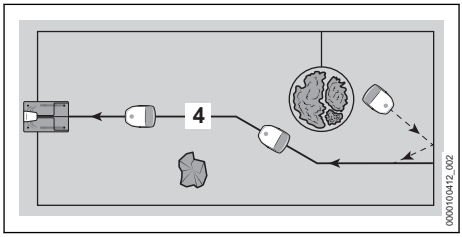
Erkennt der Mähroboter ein festes Hindernis (2), verlangsamt er seine Fahrt, stößt an das feste Hindernis an und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

Bereiche (3), die der Mähroboter nicht befahren darf und Hindernisse, an die er nicht anstoßen soll, müssen mit Hilfe des Begrenzungsdrahts (1) von der restlichen Mähfläche abgegrenzt werden.

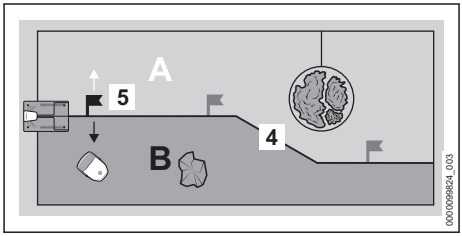
Erkennt der Mähroboter einen abgegrenzten Bereich (3), verlangsamt er seine Fahrt, und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

Im Mähbetrieb verlässt der Mähroboter die Dockingstation selbstständig und mäht das Gras.

Die Bedienung des Mähroboters findet über die App „MY iMOW®“ und über die Tasten im Bedienfeld am Mähroboter statt. Leuchtstreifen am Mähroboter, sowie eine künstlich erzeugte Sprachausgabe informieren über den aktuellen Status des Mähroboters.



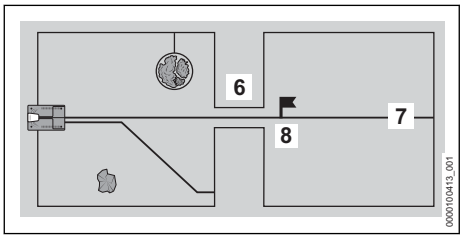
Ist der Ladezustand des Akkus niedrig, sucht der Mähroboter während des Mähbetriebs den nächstgelegenen Leitdraht (4). Wird ein Leitdraht (4) erkannt, fährt der Mähroboter selbstständig daran zurück zur Dockingstation. Die Dockingstation lädt den Akku wieder auf. Mindestens ein Leitdraht (4) muss in der Mähfläche verlegt sein. Maximal drei Leitdrähte können verlegt werden. Soll der Mähbetrieb abgebrochen oder der Akku aufgeladen werden, kann der Mähroboter über die App „MY iMOW®“ oder die Drucktaste „Haus“ auch direkt zurück zur Dockingstation, gesendet werden.



Auf einem Leitdraht (4) können bis zu drei Startpunkte (5) gesetzt werden. Der Mähroboter kann den jeweiligen Startpunkt gezielt anfahren und von dort mit dem Mähen beginnen.

Durch den Leitdraht (4) kann die Mähfläche in mehrere Zonen (Beispiel: A und B) aufgeteilt werden. Die Zonen werden durch einen Startpunkt (5) definiert. Vom gewählten Startpunkt aus kann der Mähroboter nach links oder rechts in die gewünschte Zone gesteuert werden. Der Mähroboter kann dann in der ausgewählten Zone gezielt mähen. Startpunkte und Zonen wer-

den über die App „MY iMOW®“ verwaltet und können im Mähplan berücksichtigt werden.



Befindet sich in der Mähfläche eine Engstelle (6), befährt der Mähroboter die Engstelle, solange ein bestimmter Mindestabstand zwischen den Begrenzungsdrähten eingehalten wird. Falls der Mindestabstand unterschritten wird, muss ein Leitdraht (7) durch die Engstelle (6) verlegt werden. Der Leitdraht (7) führt den Mähroboter dann gezielt durch die Engstelle (6) hin zu einem Startpunkt (8). Ab dem Startpunkt (8) kann der Mähroboter die Mähfläche hinter der Engstelle (6) mähen. Wie häufig der Startpunkt (8) vom Mähroboter angesteuert wird, kann in der App „MY iMOW®“ verwaltet und im Mähplan berücksichtigt werden.

6.2 Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen

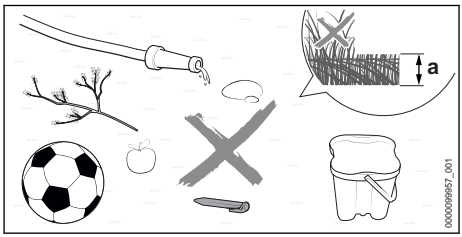
6.2.1 Mähfläche planen und vorbereiten

Vor der Inbetriebnahme des Mähroboters muss die Mähfläche geplant und vorbereitet werden. Dadurch wird eine robuste Installation sowie ein unauffälliger Betrieb ermöglicht und mögliche Störquellen werden beseitigt.

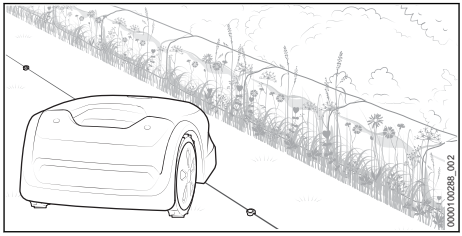
Mähfläche planen

- ► Mit den Beschreibungen zur Dockingstation und der Drahtverlegung in den nachfolgenden Kapiteln vertraut machen.
- ► Informationen auf den eigenen Garten übertragen:
  - – Kontur der Mähfläche
  - – Position der Dockingstation
  - – Verlauf des Begrenzungsdrahts (die beschriebenen Randabstände und Fälle zur Drahtverlegung beachten)
  - – Verlauf des Leitdrahts / der Leitdrähte (mindestens einer, maximal drei)

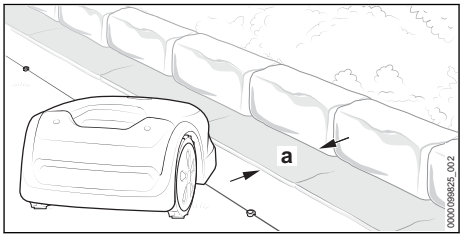
Mähfläche vorbereiten



- ► Herumliegende Gegenstände entfernen.
- ► Metalle, magnetisch und elektrisch leitende Materialien und alte Begrenzungsdrähte entfernen.
- ► Rasen mit einem Rasenmäher auf die Schnitthöhe mähen, die später auch für den Betrieb des Mähroboters eingestellt wird. Die Standardeinstellung der Schnitthöhe ist a = 4 cm.
- ► Löcher und grobe Unebenheiten ausgleichen.
- ► Bei hartem und trockenem Boden die Mähfläche leicht bewässern, um das Einschlagen der Fixiernägel zu erleichtern.



- ► Durch seine Bauart lässt ein Mähroboter entlang von nicht befahrbaren Flächen einen Streifen mit ungemähtem Gras stehen. Dieser Streifen kann z. B. zur Aussaat von Blumensamen genutzt werden, um eine Blühfläche für Insekten zu gestalten.



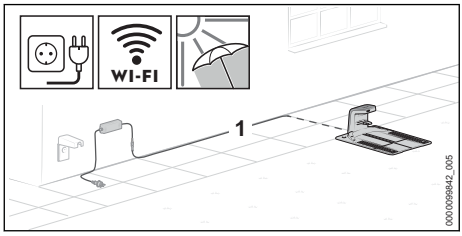
- ► Falls entlang von nicht befahrbaren Flächen randloses Mähen gewünscht ist: Rasenkantensteine oder Platten mit einer Breite von mindestens a = 24 cm entlang dieser Flächen verlegen.

6.2.2 Mähroboter einsatzbereit machen

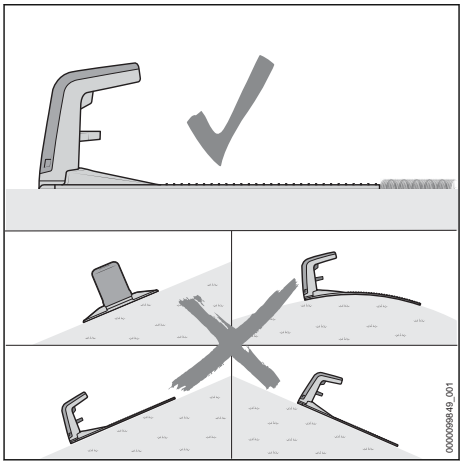
- Verpackungsmaterial und Transportsicherungen entfernen.
- Sicherstellen, dass sich folgende Bauteile im sicherheitsgerechten Zustand befinden:
  - Mähroboter, 📖 4.6.1
  - Mähwerk, 📖 4.6.2
  - Akku, 📖 4.6.3
  - Dockingstation und Netzteil, 📖 4.6.4
- Dockingstation aufstellen, 📖 6.3
- Begrenzungsdraht verlegen, 📖 6.4
- Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen, 📖 6.5.1
- Leitdraht verlegen, 📖 6.6.1
- Dockingstation elektrisch anschließen, 📖 6.7.1
- Mähroboter laden, 📖 6.8.1
- Bluetooth®- Funkschnittstelle schließen, 📖 7.1
- Falls die Schritte nicht durchgeführt werden können: Mähroboter nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

6.3 Dockingstation aufstellen

6.3.1 Allgemeine Vorgaben



- Standort für die Dockingstation so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - Das Ladekabel (1) kann außerhalb des Mähbereichs zu einer geeigneten Steckdose verlegt werden.
  - Dockingstation und Netzteil stehen an einer gut einsehbaren Stelle.
  - Die Dockingstation steht in der Mähfläche, die am größten ist, oder am häufigsten gemäht wird.
  - Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.
  - Falls möglich: Die Dockingstation steht innerhalb des Empfangsbereichs eines kabellosen Netzwerks (WLAN-Verbindung).
  - Falls möglich: Die Dockingstation steht in einer Mähfläche mit Hanglage im unteren Bereich des Gefälles.



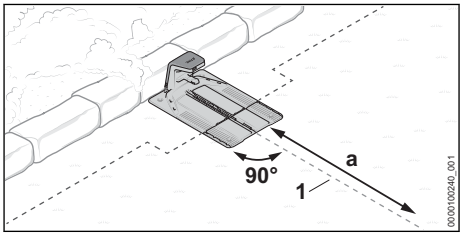
- Dockingstation so ausrichten, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - Die Dockingstation steht auf einer ebenen Fläche.
  - Die Dockingstation zeigt mit ihrer Öffnung nach vorne in Richtung der Mähfläche.
  - Die Dockingstation ist waagrecht ausgerichtet und nicht seitlich, nach vorne oder nach hinten geneigt.
  - Die Bodenplatte biegt sich nicht durch und liegt flach auf dem Boden auf.

6.3.2 Dockingstation positionieren

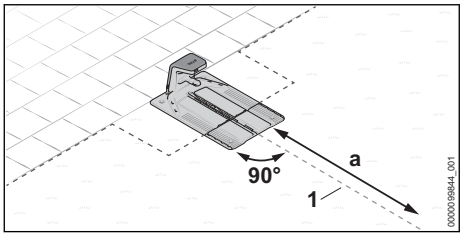
Die richtige Positionierung der Dockingstation ist abhängig vom geplanten Standort und dessen Umgebung.

- Standort wählen und die Dockingstation wie beschrieben aufstellen.

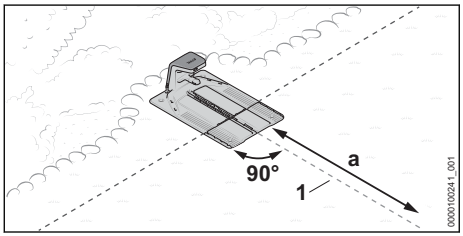
Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen



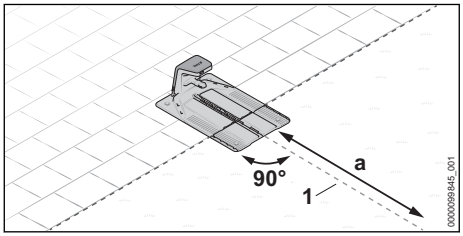
Die Dockingstation steht am Rand der Mähfläche an einer Wand und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge a = 2 m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



Die Dockingstation steht am Rand der Mähfläche. Die angrenzende Fläche ist befahrbar und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge a = 2 m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



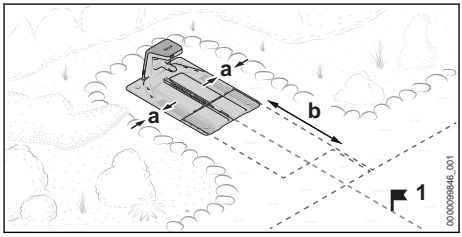
Die Dockingstation steht teilweise in einem Beet und teilweise auf der Mähfläche und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge a = 2 m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



Die Dockingstation steht teilweise auf einer befahrbaren Fläche und teilweise auf der Mähfläche und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge a = 2 m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.

- Dockingstation vorbereiten, 🕮 6.3.3.
- Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen, 🕮 6.3.4.

Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen



Die Dockingstation steht außerhalb der Mähfläche.

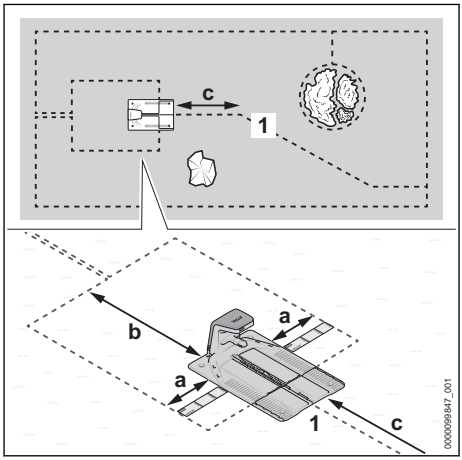
Der seitliche Abstand zu angrenzenden Flächen muss mindestens a = 15 cm betragen.

Der Abstand der vorderen Kante der Dockingstation zur Mähfläche muss mindestens b = 2 m betragen.

Bei dieser Variante muss zum Abschluss der Inbetriebnahme zwingend ein Startpunkt (1) in der Mähfläche gesetzt werden. Der Mähroboter startet dann das Mähen von diesem Punkt aus und nicht direkt ab der Dockingstation. Startpunkte können über die App „MY iMOW®“ eingestellt werden. Die Anfahrtshäufigkeit des Startpunkts (1) muss in der App auf 100 % gesetzt werden.

- Dockingstation vorbereiten, 🕮 6.3.3.
- Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen, 🕮 6.3.5.

Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



Die Dockingstation wird als „Insel“ mitten auf der Mähfläche positioniert.

Bei dieser Variante wird der Begrenzungsdraht um die Dockingstation herum nach hinten an den Rand der Mähfläche geführt. Der Leitdraht wird nach vorne zum Rand der Mähfläche geführt.

Der seitliche Abstand zu angrenzenden Flächen muss mindestens a = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) betragen.

Der Abstand der hinteren Kante der Dockingstation zum Rand der Mähfläche muss einen Abstand von mindestens b = 2 m betragen.

Der Leitdraht (1) muss auf einer Länge c = 2 m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden können.

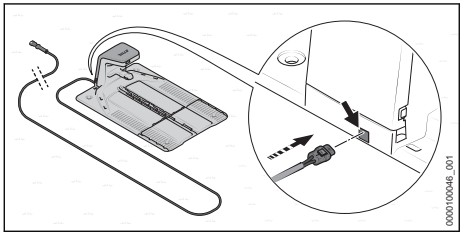
- ► Dockingstation vorbereiten, 🕮 6.3.3.
- ► Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Dockingstation vorbereiten

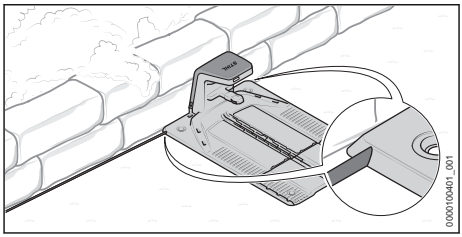
Ladekabel anschließen

HINWEIS

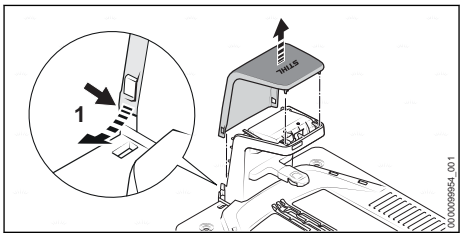
- ■ Die Steckverbindungen des Ladekabels sind im montierten Zustand gegen Verschmutzung z. B. Staub und Schmutz geschützt. Falls die Steckverbindungen verschmutzt sind kann es zu Betriebsstörungen der Dockingstation kommen.
  - ► offene Steckverbindungen vor Verschmutzung schützen.
  - ► Verschmutzte Steckverbindungen so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.



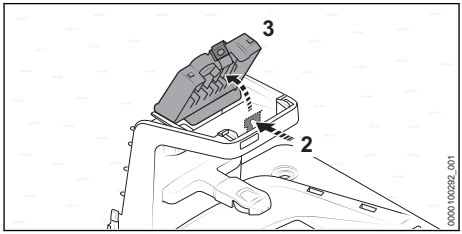
Das Ladekabel kann standardmäßig von hinten angeschlossen werden.



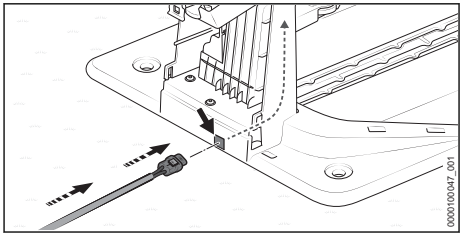
Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht, kann das Ladekabel auch unter der Bodenplatte verlegt werden. Das Ladekabel kann links oder rechts aus der Bodenplatte heraus verlegt werden.



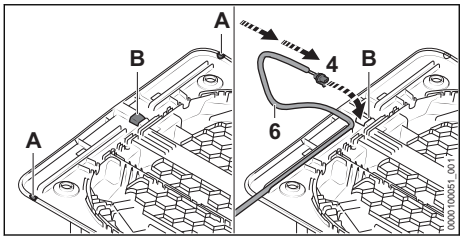
- ► Haube (1) auf beiden Seiten leicht nach außen biegen und nach oben abnehmen.



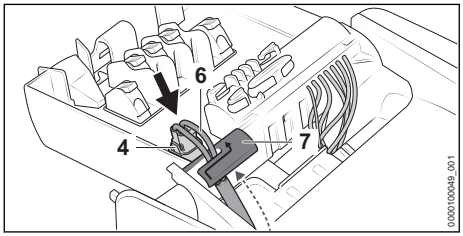
- ► Rasthebel (2) drücken und die Abdeckung (3) aufklappen.



- ► Falls die Dockingstation von hinten angeschlossen werden soll:
  - ► Stecker (4) in die Durchführung (5) stecken und das Ladekabel (6) nachführen.
    Das Ladekabel (6) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

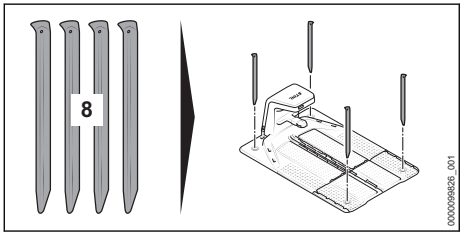


- Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht oder das Ladekabel unter der Bodenplatte zur Seite geführt werden soll:
  - Auf der gewünschten Seite der Bodenplatte an der Position (A) den Rand öffnen und entgraten.
  - In der Mitte der Bodenplatte eine Öffnung (B) ausschneiden und entgraten.
  - Stecker (4) in die Öffnung (B) stecken und das Ladekabel (6) nachführen.
    Das Ladekabel (6) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



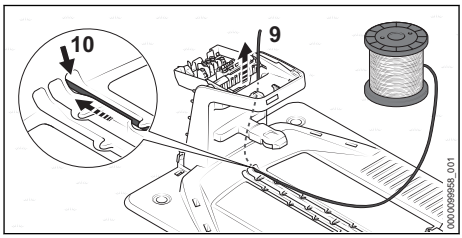
- Ladekabel (6) im Kabelhalter (7) fixieren.
- Stecker (4) einstecken.
  Der Stecker (4) rastet auf beiden Seiten hörbar und spürbar ein.

Dockingstation befestigen

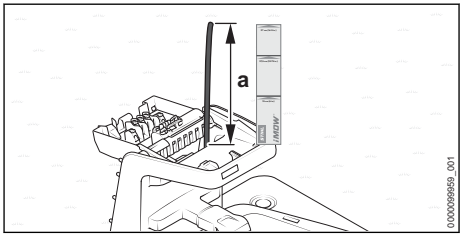


- Dockingstation mit vier Erdnägel (8) am Boden befestigen.

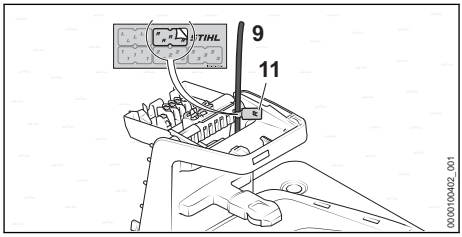
Begrenzungsdraht einführen



- Drahtanfang (9) in die rechte Durchführung (10) stecken und nachführen.
  Der Begrenzungsdraht (9) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

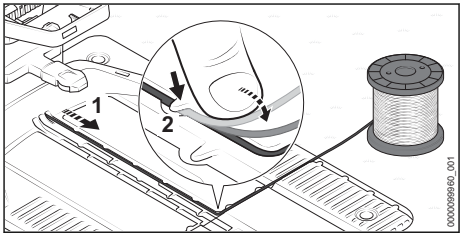


- Begrenzungsdraht so lange nachführen, bis er auf einer Länge von a = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.

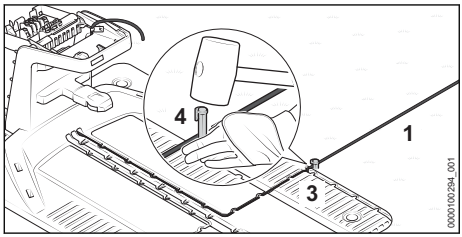


- Drahtanfang (9) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (11) kennzeichnen.
  Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.

6.3.4 Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen

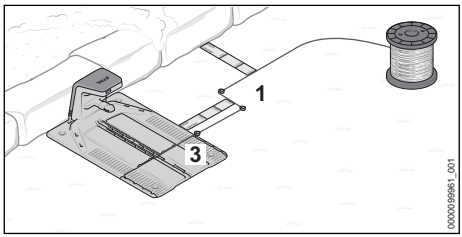


- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.



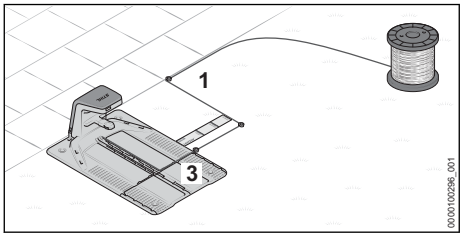
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

Falls die Dockingstation an einer Wand steht:



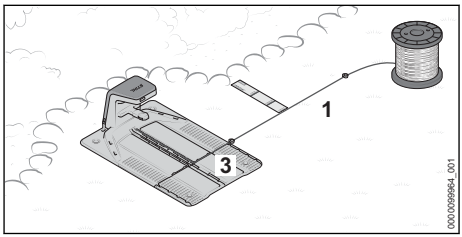
- Begrenzungsdraht (1) 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) seitlich von der Bodenplatte (3) wegführen.
- Begrenzungsdraht (1) parallel zur Bodenplatte (3) zum Rand der Mähfläche führen und den Abstand zur Wand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) einhalten.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 🕮 6.4.

Falls die Dockingstation an einer angrenzenden, befahrbaren Fläche steht:



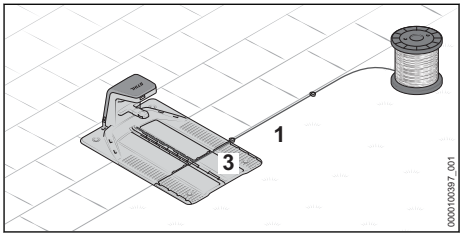
- Begrenzungsdraht (1) 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) seitlich von der Bodenplatte (3) wegführen.
- Begrenzungsdraht (1) parallel zur Bodenplatte (3) zum Rand der Mähfläche führen.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 🕮 6.4.

Falls die Dockingstation teilweise in einem Beet und teilweise auf der Mähfläche steht:



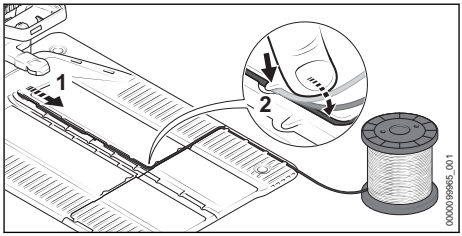
- Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und den Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zum Beet einhalten.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 🕮 6.4.

Falls die Dockingstation teilweise auf einer befahrbaren Fläche und teilweise auf der Mähfläche steht:

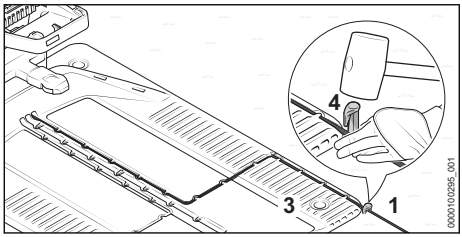


- Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und entlang der befahrbaren Fläche verlegen.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 🕮 6.4.

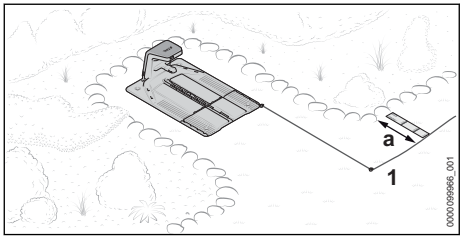
6.3.5 Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen



- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.

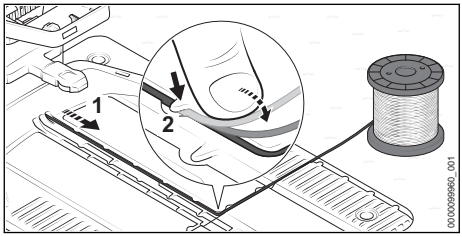


- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

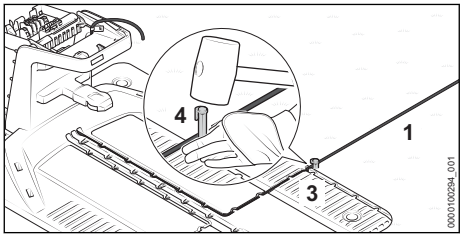


- Begrenzungsdraht (1) nach vorne zur Mähfläche führen.
  Der richtige Abstand zum Rand der Mähfläche ist davon abhängig, ob der Rand der Mähfläche befahrbar ist, oder ein Abstand von a = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) eingehalten werden muss.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 🕮 6.4.

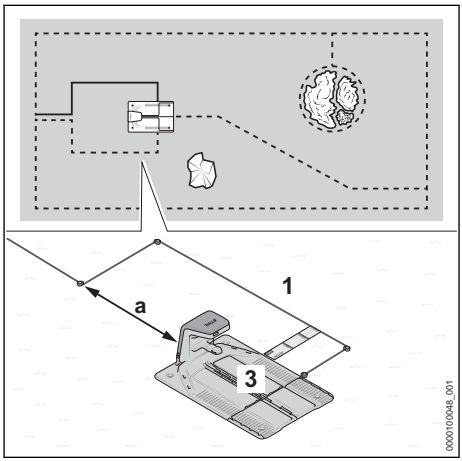
6.3.6 Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.



- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

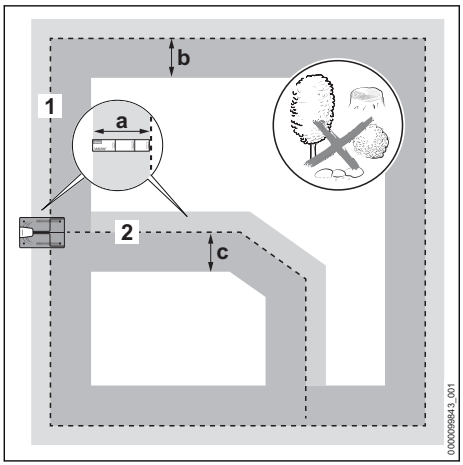


- Begrenzungsdraht (1) mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen.
- Begrenzungsdraht (1) im Abstand von mindestens a = 2 m hinter die Bodenplatte (3) führen.
- Begrenzungsdraht (1) mittig hinter der Dockingstation zum Rand der Mähfläche führen.
  Der richtige Abstand zum Rand der Mähfläche muss abhängig von der angrenzenden Fläche eingehalten werden.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 🕮 6.4.

6.4 Begrenzungsdraht verlegen

6.4.1 Allgemeine Vorgaben

Verlauf von Begrenzungsdraht und Leitdraht in der Mähfläche prüfen



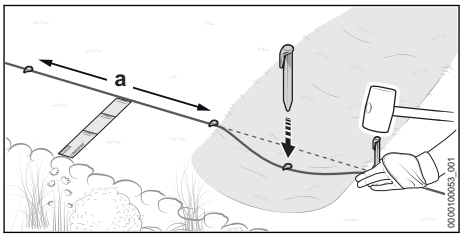
- Sicherstellen, dass entlang des Begrenzungsdrahts und des Leitdrahts die Mähfläche auf folgenden Breiten eben und möglichst frei von Hindernissen ist:

Begrenzungsdraht (1)
- nach außen: a = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler)
- nach innen: b = 1,2 m

Leitdraht (2)
- rechts in Fahrtrichtung zur Dockingstation: a = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler)
- links in Fahrtrichtung zur Dockingstation: c = 1,2 m

Begrenzungsdraht verlegen
- An der Dockingstation beginnend den Begrenzungsdraht im Uhrzeigersinn verlegen.
- Begrenzungsdraht nicht knicken, durchtrennen, spannen oder kreuzen.
- Sicherstellen, dass sich der Begrenzungsdraht nicht mit einem Leitdraht kreuzt.
  - Ausnahme: Bei der Installation einer Gasse muss der Leitdraht den Begrenzungsdraht kreuzen.
- Einen Abstand von mindestens 1 m zu Begrenzungsdrähten benachbarter Mähroboter-Installationen einhalten.
- Sicherstellen, dass die Länge des Begrenzungsdrahts 850 m nicht übersteigt.
- Begrenzungsdraht und Leitdraht nicht unterschiedlich tief verlegen.

Begrenzungsdraht und Leitdraht befestigen

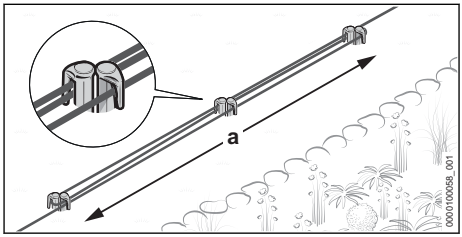


- Begrenzungsdraht und Leitdraht mit den Fixiernägeln so befestigen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - Der Abstand zwischen den Fixiernägeln beträgt höchstens a = 1 m.
  - Der Begrenzungsdraht und Leitdraht liegt an allen Stellen flach auf dem Boden auf.
  - Die Fixiernägel sind vollständig versenkt.

Drahtreserve verlegen

Drahtreserven erleichtern Korrekturen bei der Drahtverlegung und geben Spielraum für zukünftige Anpassungen.
Beispiele:
- Ein Beet wird erweitert und muss neu abgegrenzt werden.
- Büsche und Sträucher wachsen und der Begrenzungsdraht muss in einem größeren Bogen um das Gewächs geführt werden.
- Der Begrenzungsdraht wurde an der Dockingstation zu kurz abgeschnitten und kann nicht angeschlossen werden.

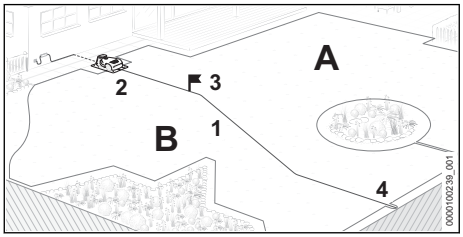
Eine oder auch mehrere Drahtreserven können eingeplant und verlegt werden.



- Begrenzungsdraht über eine Länge a = 1 m parallel und eng aneinander um 2 Fixiernägel führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Drahtreserve in der Mitte mit zwei weiteren Fixiernägeln befestigen.

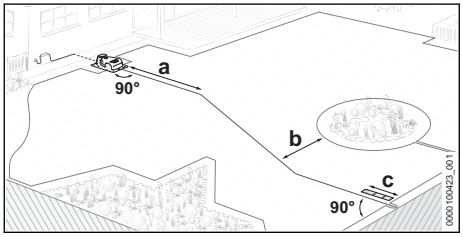
6.4.2 Leitdraht einplanen und Anschlussstelle im Begrenzungsdraht verlegen

Die Verlegung des Leitdrahts oder mehrerer Leitdrähte muss im Vorfeld sorgfältig geplant werden. Bereits bei der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Position aller Leitdrähte berücksichtigt werden. Mindestens ein Leitdraht muss verlegt werden, drei Leitdrähte können verlegt werden.

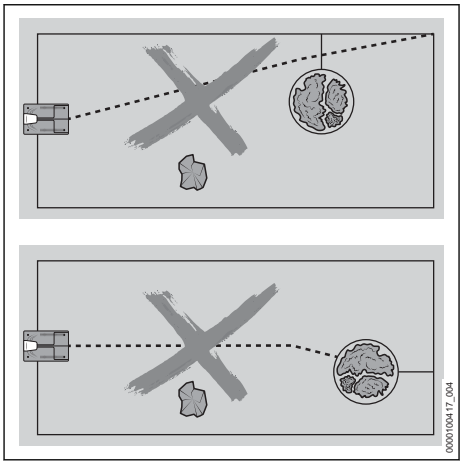


Ein Leitdraht (1) erfüllt folgende Funktionen:
– Orientierung für die Heimfahrt zur Dockingstation (2)
– Ansteuern eines Startpunkts (3)
– Teilt die Mähfläche in Zonen (A und B) ein

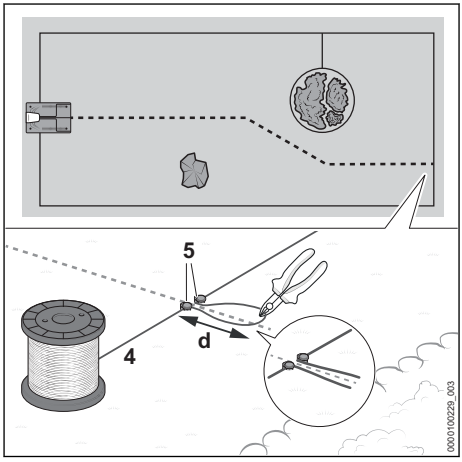
Der Leitdraht (1) wird an der Dockingstation (2) beginnend durch die Mähfläche verlegt und an einer möglichst weit entfernten Stelle an den umlaufenden Begrenzungsdraht (4) angeschlossen. 📖 6.6



► Leitdraht so einplanen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
– Der Leitdraht wird auf einer Länge a = 2 m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt.
– Der Mindestabstand zwischen Leitdraht und dem umlaufenden Begrenzungsdraht beträgt b = 27,5 cm
– Der Leitdraht wird mit einem Mindestabstand c = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel an den Begrenzungsdraht geführt und angeschlossen.



– Der Leitdraht darf sich nicht mit einer Sperrflächenverbindung kreuzen.
– Der Leitdraht darf nicht in einer Ecke an den Begrenzungsdraht angeschlossen werden.
– Der Leitdraht darf nicht an den Begrenzungsdraht einer Sperrfläche angeschlossen werden.
– Der Leitdraht darf sich nicht mit einem Begrenzungsdraht überkreuzen.
  Ausnahme: Bei der Installation einer Gasse muss der Leitdraht den Begrenzungsdraht kreuzen.
– Der Leitdraht darf nicht geknickt oder gespannt sein und er darf sich nicht selbst überkreuzen.



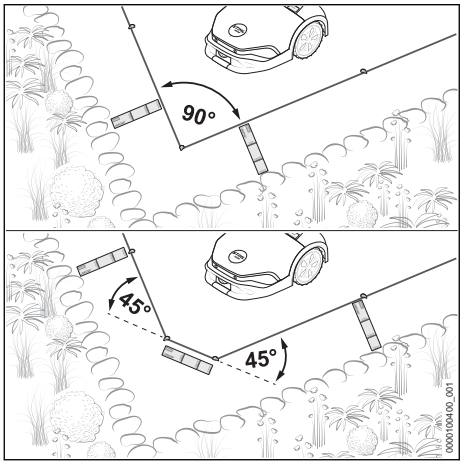
Bei der Installation des umlaufenden Begrenzungsdrahts (4), muss die Anschlussstelle für den Leitdraht verlegt werden:

- ► Begrenzungsdraht (4) an den vorgesehenen Stellen mit einem Fixiernagel (5) befestigen.
- ► Begrenzungsdraht (4) zu einer Schleife mit einer Länge d = 15 cm legen und mit einem weiteren Fixiernagel (5) befestigen.
- ► Begrenzungsdraht (4) am Ende der Drahtschleife z. B. mit einem Seitenschneider durchtrennen.
  Die Drahtenden werden zum Abschluss der Installation mit dem Leitdraht verbunden. 🕮 6.6
- ► Begrenzungsdraht (4) weiter um die Mähfläche verlegen.

6.4.3 Ecken

Ecken mit einem Winkel von 90°

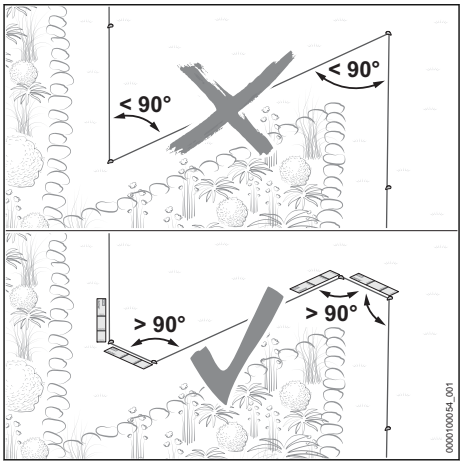
Ecken mit einem Winkel von 90° können in zwei Ecken mit einem Winkel von 45° unterteilt werden. Der Mähroboter ändert seine Richtung in diesem Bereich dadurch gleichmäßiger und weniger ruckartig.



- ► Begrenzungsdraht in der Ecke auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) quer verlegen.

Spitz zulaufende Ecken mit einem Winkel < 90°

Spitz zulaufende Ecken mit einem Winkel < 90° in zwei Ecken unterteilen. Der Mähroboter ändert dadurch seine Richtung in diesem Bereich gleichmäßiger und weniger ruckartig.

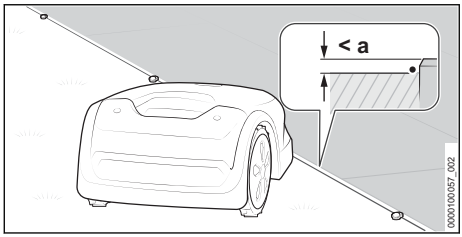


- ► Sicherstellen, dass bei spitz zulaufenden Ecken ein Winkel von 90° nicht unterschritten wird.
- ► Falls der Winkel von 90° unterschritten wird: Winkel unterteilen.
  - ► Eine Ecke mit einem Winkel von größer als 90° verlegen. Danach den Begrenzungsdraht auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) geradeaus verlegen.
  - ► Dann eine Ecke mit einem Winkel von größer als 90° verlegen. Danach den Begrenzungsdraht auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade verlegen.

6.4.4 Befahrbare Fläche

Direkt an die Mähfläche angrenzende Flächen können vom Mähroboter befahren werden, wenn der Höhenunterschied zwischen der befahrbaren Fläche und der Mähfläche nicht mehr als 1,5 cm beträgt. Der Untergrund muss fest und frei von Hindernissen sein.
Beispiele:
– Terrasse
– Gepflasterter Weg
– Rasenkantensteine oder Platten

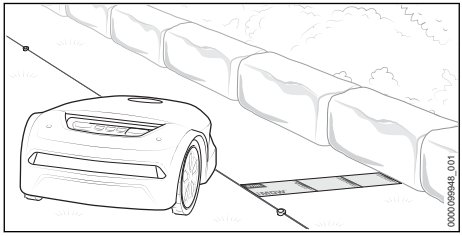
Durch einen geringen Abstand des Begrenzungsdrahts zur befahrbaren Fläche wird randloses Mähen ermöglicht.



- Begrenzungsdraht ohne Abstand parallel zur befahrbaren Fläche verlegen.
  Der maximale Höhenunterschied zwischen der befahrbaren Fläche und der Mähfläche beträgt a = 1,5 cm

6.4.5 Nicht befahrbare Fläche

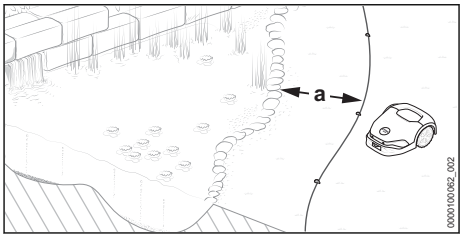
Eine Fläche ist nicht befahrbar, wenn Hindernisse in Bodennähe in die Mähfläche ragen, der Untergrund nicht fest ist oder sehr uneben ist und wenn der Höhenunterschied zwischen der Mähfläche und der angrenzenden Fläche mehr als 1,5 cm beträgt.
Beispiele:
– Mauer oder Zaun
– Hecke oder Büsche mit tief wachsenden Zweigen
– Steingarten oder geschotterter Weg
– Stark verwurzelter oder unebener Boden



- Begrenzungsdraht in einem Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zur nicht befahrbaren Fläche verlegen.
- Falls sich die nicht befahrbare Fläche auf der Mähfläche befindet: Nicht befahrbare Fläche mit einer Sperrfläche abgrenzen.

6.4.6 Wasserfläche

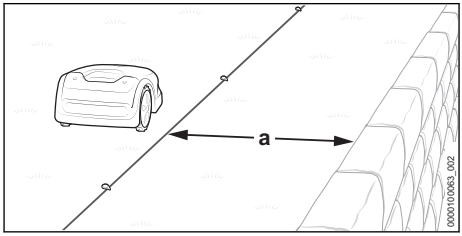
Zu Wasserflächen muss ein erhöhter Drahtabstand eingehalten werden, wenn die Wasserfläche nicht durch ein festes und mindestens 10 cm hohes Hindernis von der Mähfläche abgegrenzt ist.
Beispiele:
– Gartenteich
– Pool
– Bach oder Wasserlauf



- Begrenzungsdraht in einem Abstand von a = 1 m parallel zum Uferbereich verlegen.
- Falls sich die Wasserfläche auf der Mähfläche befindet: Wasserfläche mit einer Sperrfläche abgrenzen.

6.4.7 Absturzkante

Zu Absturzkanten muss ein erhöhter Drahtabstand eingehalten werden, wenn die Absturzkante nicht durch ein festes und mindestens 10 cm hohes Hindernis von der Mähfläche abgegrenzt ist.
Beispiele:
– Treppe
– Stützmauer
– abgestufter Hang

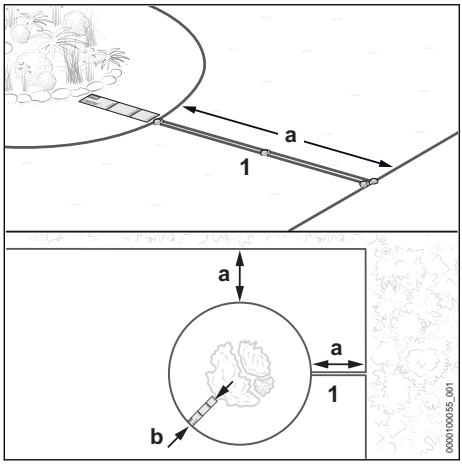


- Begrenzungsdraht in einem Abstand von a = 1 m parallel zur Absturzkante verlegen.

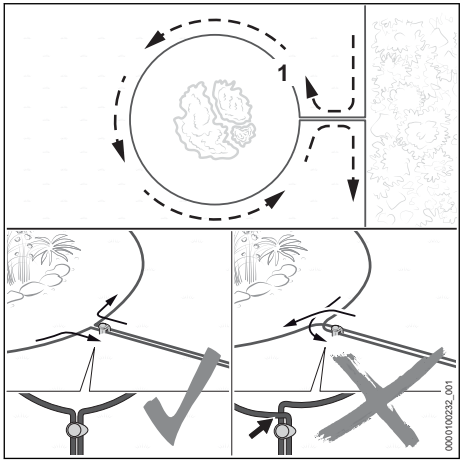
6.4.8 Sperrfläche

Bereiche auf der Mähfläche, die nicht vom Mähroboter befahren werden können oder dürfen, müssen über eine Sperrfläche abgegrenzt werden.
Beispiele:
– Beet ohne eine feste und mindestens 10 cm hohe Umrandung
– Gartenteich oder Pool ohne eine feste und mindestens 10 cm hohe Umrandung
– Hindernisse, die nicht berührt werden dürfen
– Hindernisse, die nicht ausreichend fest sind
– Hindernisse, die niedriger als 10 cm sind

Für einen robusten Mähbetrieb sollten Sperrflächen keine nach innen gewölbte Formen aufweisen.



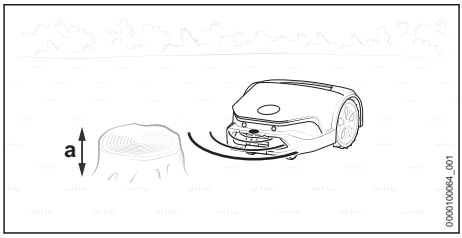
- Begrenzungsdraht (1) vom Rand weg in Richtung Sperrfläche führen. Sicherstellen, dass für die Sperrfläche folgende Maße eingehalten sind:
  - Mindestabstand zu anderen Begrenzungsdrähten a = 55 cm
  - Drahtabstand b = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) (bei Wasserflächen und Absturzkanten b = 1 m)
  - minimaler Durchmesser der Sperrfläche 74 cm (Länge: 2x iMOW® Ruler)



- Begrenzungsdraht (1) um den abzugrenzenden Bereich verlegen.
- Begrenzungsdraht (1) parallel und eng nebeneinander zurück zum Rand führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.

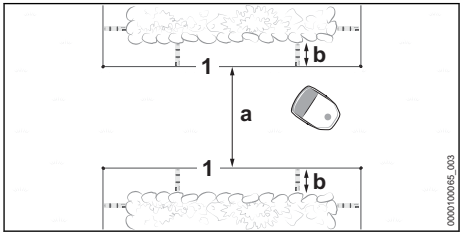
6.4.9 Festes Hindernis

Ein festes Hindernis auf der Mähfläche muss nicht durch eine Sperrfläche abgegrenzt werden, wenn das Hindernis mindestens 10 cm hoch ist. Das Hindernis wird durch die Ultraschallsensoren und den Stoßsensor erkannt.



- Ein festes Hindernis mit einer Höhe von mindestens a = 10 cm muss nicht abgegrenzt werden.

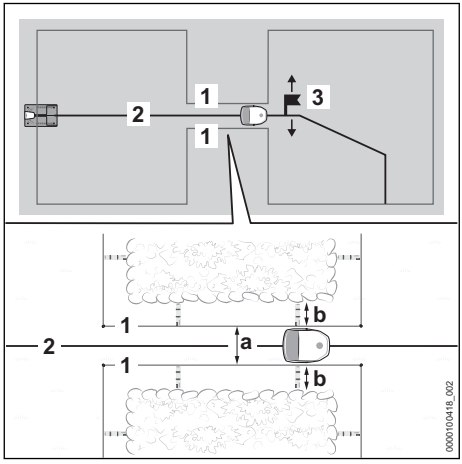
6.4.10 Engstelle



Der Mähroboter befährt alle Engstellen, solange ein Mindestabstand (a) zwischen den Begrenzungsdrähten (1) eingehalten wird.

- Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet verlegen und sicherstellen, dass folgende Maße eingehalten sind:
  - Mindestabstand zwischen den Begrenzungsdrähten (1) in der Engstelle: a = 2 m
  - Falls die Engstelle durch seitliche Hindernisse eingegrenzt wird: Zusätzlich einen Abstand von b = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) berücksichtigen
- Falls der Mindestabstand a = 2 m zwischen den Begrenzungsdrähten (1) unterschritten wird:
  Einen Leitdraht mittig durch die Engstelle verlegen.

Engstelle mit Leitdraht



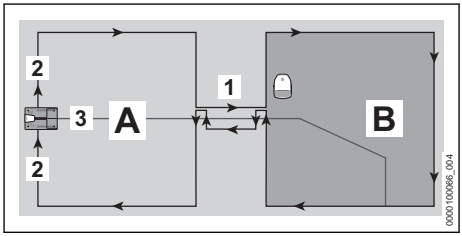
Ein Leitdraht (2) führt den Mähroboter gezielt durch eine Engstelle, solange ein Mindestabstand (a) zwischen den Begrenzungsdrähten (1) eingehalten wird.

Zum Abschluss der Inbetriebnahme muss ein Startpunkt (3) hinter der Engstelle und dessen Anfahrtshäufigkeit gesetzt werden. Andernfalls findet der Mähroboter nicht durch die Engstelle. Startpunkte können über die App „MY iMOW®“ eingestellt werden.

- ► Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet verlegen und sicherstellen, dass folgende Maße eingehalten sind:
- – Mindestabstand zwischen den Begrenzungsdrähten (1) in der Engstelle: a = 55 cm
- – Falls die Engstelle durch seitliche Hindernisse eingrenzt wird: Zusätzlich einen Abstand von b = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) berücksichtigen
- ► Leitdraht (2) in der Mitte der Engstelle verlegen.
- ► Falls der seitliche Abstand b = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) unterschritten wird: Eine Gasse installieren, um den Mähroboter zu einer weiteren Mähfläche leiten zu können 🕮 6.4.11 oder den Bereich der Engstelle von der Mähfläche abgrenzen.

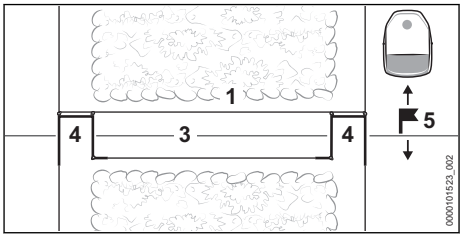
6.4.11 Gasse

Funktionsbeschreibung



Mit Hilfe einer Gasse (1) können Engstellen zielgerichtet überwunden oder Überfahrten installiert werden. Die Gasse teilt die Mähfläche in eine Hauptmähfläche (A) und einen weiteren Mähbereich (B) auf.

Der Begrenzungsdraht (2) wird ohne Unterbrechungen verlegt. Er bildet dabei am Übergang von der Hauptmähfläche (A) zum Mähbereich (B) die Gasse.



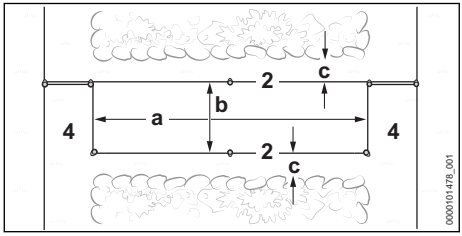
Drahtschlaufen (4) signalisieren dem Mähroboter, dass eine Gasse beginnt oder endet.

In der Gasse muss ein Leitdraht (3) mittig verlegt werden.

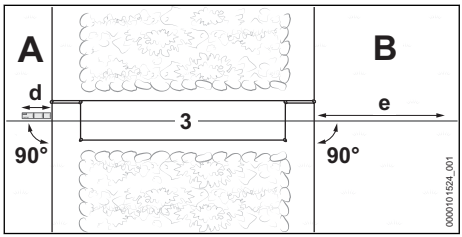
Nach einer Gasse muss zwingend ein Startpunkt (5) im Mähbereich (B) gesetzt werden. Andernfalls findet der Mähroboter nicht von der Hauptmähfläche (A) durch die Gasse zum Mähbereich (B). Startpunkte und deren Anfahrtshäufigkeit können über die App „MY iMOW®“ eingestellt werden.

Innerhalb einer Gasse wird nicht gemäht.

Allgemeine Vorgaben

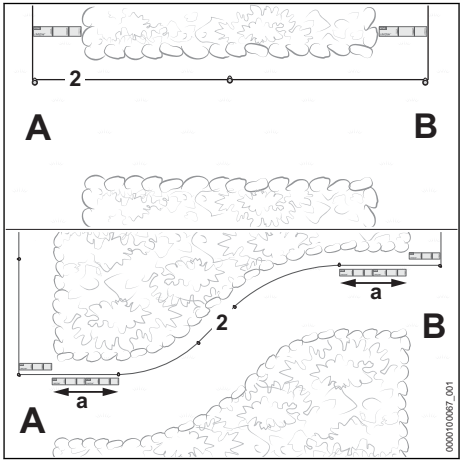


- Sicherstellen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - Der Mindestabstand zwischen den Drahtschlaufen (4) beträgt mindestens a = 74cm (Länge: 2x iMOW® Ruler).
  - Der Abstand zwischen den Begrenzungsdrähten (2) beträgt mindestens b = 55 cm.
  - Der Abstand zu seitlichen Hindernissen beträgt mindestens c = 15 cm.

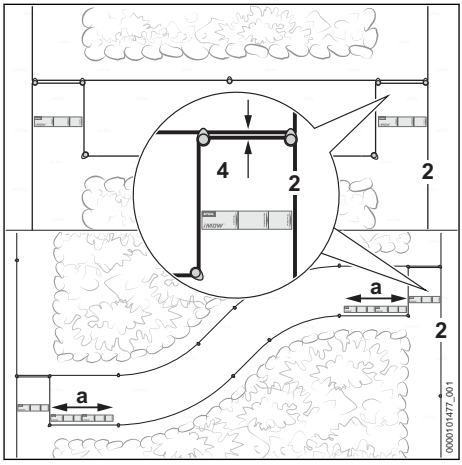


- Sicherstellen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - Der Leitdraht (3) kann vor der Gasse auf einer Länge von mindestens d = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Gasse geführt werden.
  - Der Leitdraht (3) kann nach der Gasse auf einer Länge von mindestens e = 2 m gerade und im rechten Winkel (90°) von der Gasse in den Mähbereich (B) geführt werden.
- Falls die Abstände und Längen nicht eingehalten werden können, muss der Mähbereich (B) von der Hauptmähfläche (A) abgegrenzt und eine Nebenfläche installiert werden.

Gasse verlegen

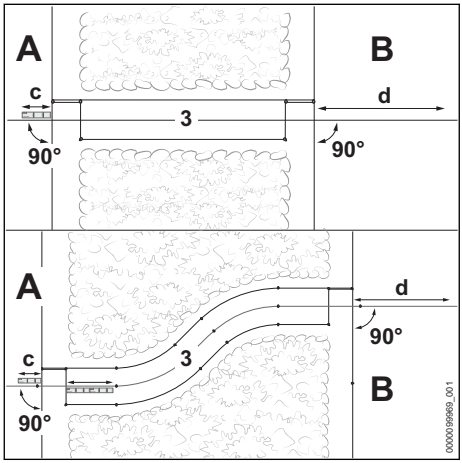


- Begrenzungsdraht (2) wie abgebildet von der Hauptmähfläche (A) zum Mähbereich (B) führen.
- Falls die Gasse in einem Bogen verlegt wird: Begrenzungsdraht (2) auf einer Länge von a = 74 cm (Länge: 2x iMOW® Ruler) am Beginn und Ende der Gasse gerade und im rechten Winkel (90°) zur Mähfläche verlegen.
- Begrenzungsdraht (2) im Uhrzeigersinn um den Mähbereich (B) und zurück zur Gasse führen.



- Begrenzungsdraht (2) auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel und eng nebeneinander führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.

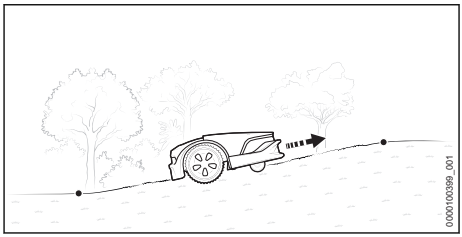
- Begrenzungsdraht (2) in einem Abstand von mindestens 55 cm parallel in Richtung Hauptmähfläche (A) führen.
- Begrenzungsdraht (2) auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel und eng nebeneinander zur Hauptmähfläche (A) führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Falls die Gasse in einem Bogen verlegt wird: Begrenzungsdraht (2) auf einer Länge von a = 74 cm (Länge: 2x iMOW® Ruler) am Beginn und Ende der Gasse gerade und im rechten Winkel (90°) zur Mähfläche verlegen.
- Drahtverlegung auf der Hauptmähfläche (A) abschließen.



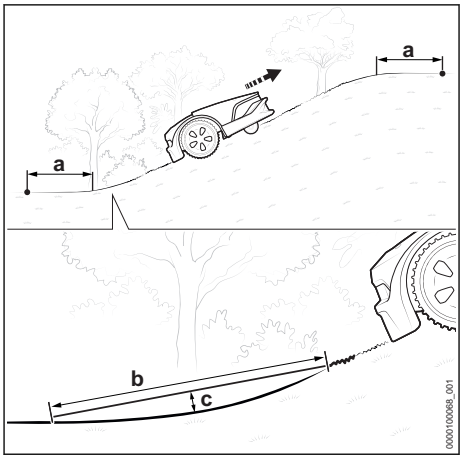
- Leitdraht (3) auf der Hauptmähfläche (A) auf einer Länge von mindestens c = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Gasse führen.
- Leitdraht mittig in der Gasse verlegen.
- Leitdraht (3) nach der Gasse auf einer Länge von mindestens d = 2 m gerade und im rechten Winkel (90°) in den Mähbereich (B) führen.

6.4.12 Steigungen / Gefälle

Der Mähroboter kann Steigungen bis zu 45 % befahren und mähen. Mit iMOW® Traktionsrädern können Steigungen bis zu 55 % befahren und gemäht werden. Die iMOW® Traktionsräder sind als Zubehör erhältlich.



- Falls sich eine Steigung / Gefälle bis 27 % innerhalb der Mähfläche befindet: Begrenzungsdraht normal verlegen.

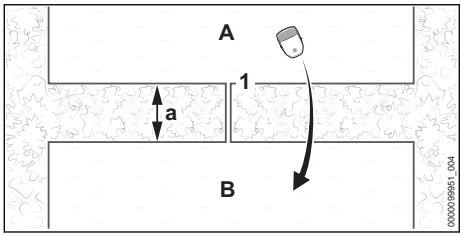


- Falls sich eine Steigung / Gefälle von mehr als 27 % innerhalb der Mähfläche befindet: Vor und nach der Steigung / dem Gefälle den Begrenzungsdraht mit einem Abstand a = mindestens 1,20 m verlegen.
- Damit der Mähroboter den Übergang zwischen Ebene und Steigung / Gefälle befahren kann, muss der Radius des Übergangs so beschaffen sein, dass auf einer Länge b = 1 m der Abstand zum Boden c = 10 cm nicht überschritten wird.

6.4.13 Nebenfläche

Eine Nebenfläche kann vom Mähroboter nicht selbst angefahren werden. Der Mähroboter muss durch den Kunden in der Nebenfläche platziert werden.

In einer Nebenfläche darf kein Leitdraht verlegt sein.



- Begrenzungsdraht (1) von der Hauptfläche (A) in die Nebenfläche (B) führen und verlegen. Mindestabstand zu den Begrenzungsdrähten a = 74 cm (Länge: 2x iMOW® Ruler)
- Sicherstellen, dass die Länge des Begrenzungsdrahts (1) 850 m nicht übersteigt.
- Begrenzungsdraht (1) parallel und eng aneinander zurück zur Mähfläche (A) führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.

6.4.14 Kleine Mähfläche

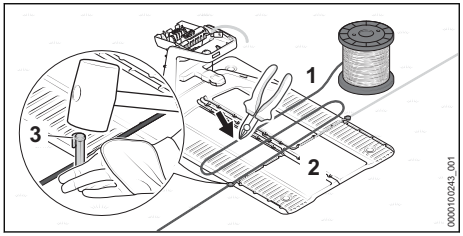
Bei einer kleinen Mähfläche, bei der weniger als 20 m Begrenzungsdraht benötigt wird, muss das Kleinflächenmodul STIHL AKM 100 verwendet werden.

Das STIHL AKM 100 stabilisiert das Drahtsignal und wird mit Hilfe von Drahtverbindern in den Begrenzungsdraht eingebunden.

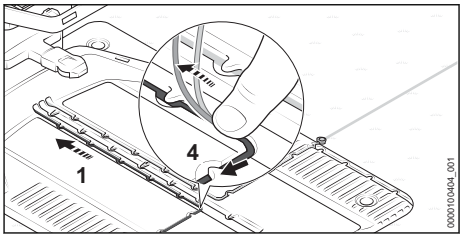
6.5 Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen

6.5.1 Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen

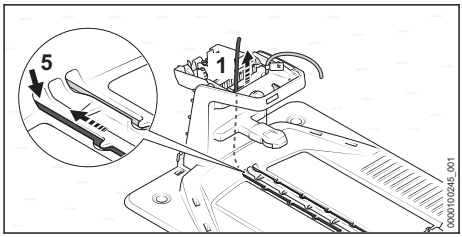
Dockingstation auf dem Rand der Mähfläche, Dockingstation am Rand der Rasenfläche



- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.

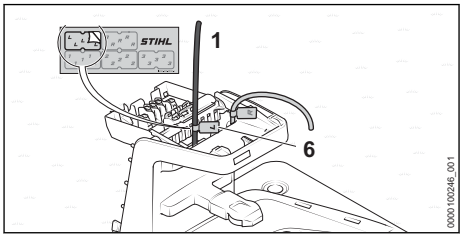


- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.



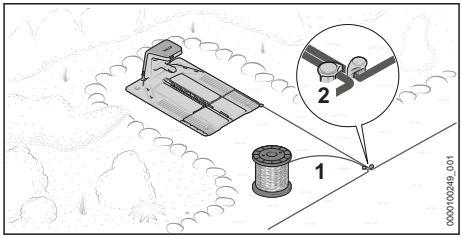
- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (5) stecken und nachführen.

Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

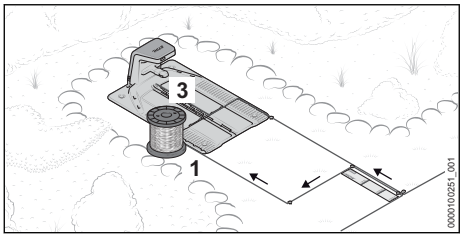


- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

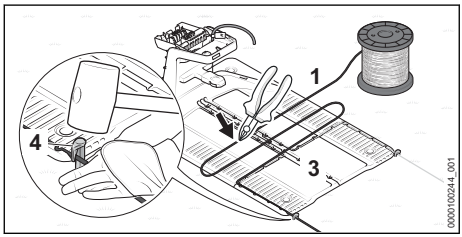
Dockingstation außerhalb der Mähfläche



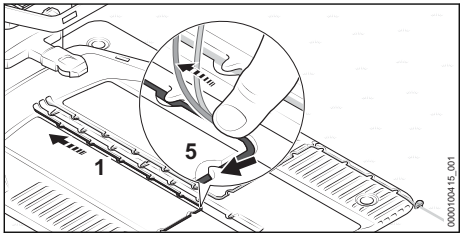
- Begrenzungsdraht (1) eng an bereits verlegten Begrenzungsdraht führen und mit einem Fixiernagel (2) befestigen.



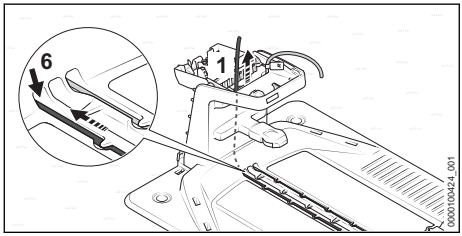
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) zurück zum Rand und weiter zur Bodenplatte (3) führen.



- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (3) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.

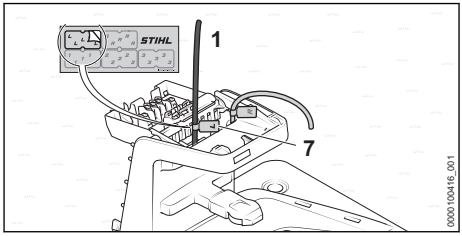


- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (5) fixiert ist.



- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (6) stecken und nachführen.

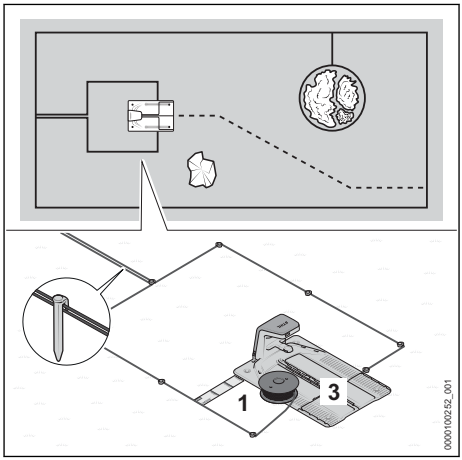
Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



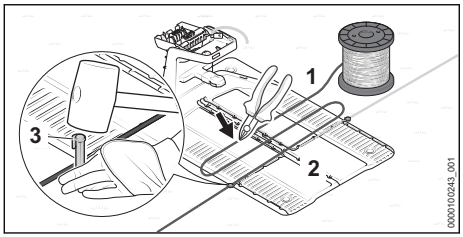
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (7) kennzeichnen.

Zum Abschluss der Inbetriebnahme muss zwingend ein Startpunkt in der Mähfläche gesetzt werden. Andernfalls findet der Mähroboter nicht zur Mähfläche. Startpunkte und deren Anfahrtshäufigkeit können über die App „MY iMOW®“ eingestellt werden.

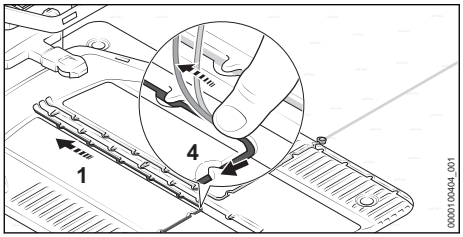
Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



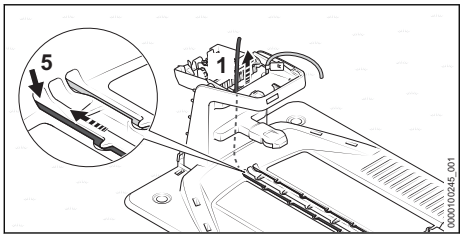
- Begrenzungsdraht (1) eng an den bereits verlegten Begrenzungsdraht führen.
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) im Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) um die Bodenplatte (3) nach vorne führen.



- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.

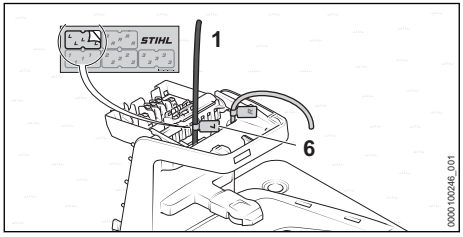


- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.



- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (5) stecken und nachführen.

Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



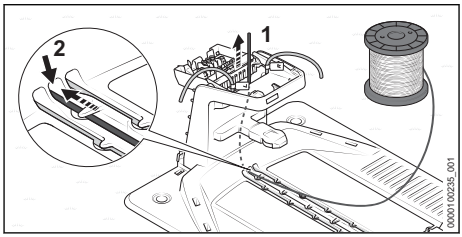
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

6.6 Leitdraht verlegen

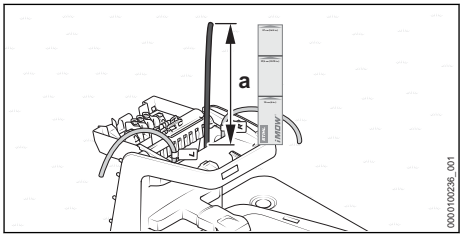
6.6.1 Leitdraht verlegen

Bereits bei der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Position aller Leitdrähte berücksichtigt werden.

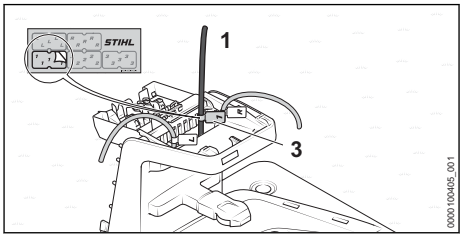
- Allgemeine Vorgaben zur Verlegung des Leitdrahts berücksichtigen 🕮 6.4.2.



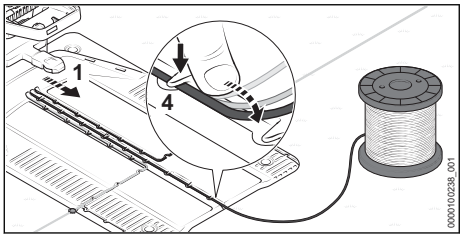
- Anfang des Leitdrahts (1) in die mittlere Durchführung (2) stecken und nachführen. Der Leitdraht (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



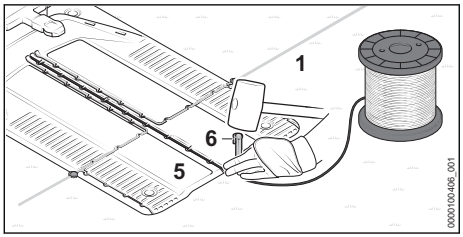
- Leitdraht (1) so lange nachführen, bis er auf einer Länge von a = 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.



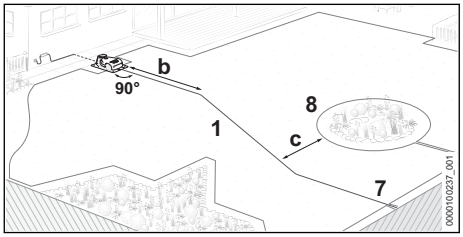
- Leitdraht (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (3) kennzeichnen. Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.



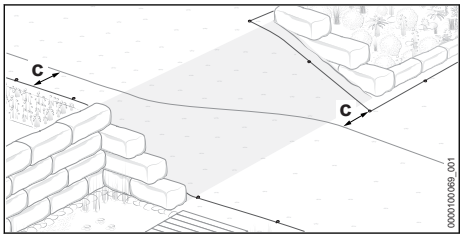
► Leitdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.



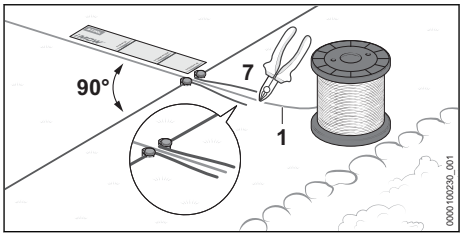
► Leitdraht (1) direkt an der Bodenplatte (5) mit einem Fixiernagel (6) befestigen.



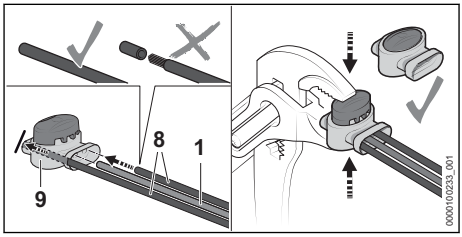
► Leitdraht (1) auf einer Länge b = 2 m gerade und im rechten Winkel (90°) von der Dockingstation in die Mähfläche führen.
► Leitdraht (1) zur Drahtschleife (7) am Rand der Mähfläche führen. Der Abstand zum umlaufenden Begrenzungsdraht (8) muss mindestens c = 27,5 cm betragen.



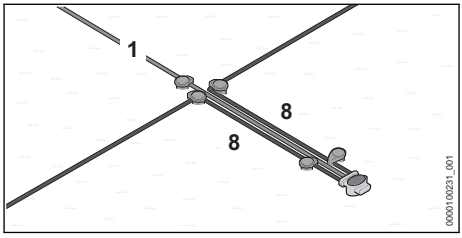
► An Hängen den Leitdraht diagonal verlegen. Der Abstand zum Begrenzungsdraht muss mindestens c = 27,5 cm betragen.



► Leitdraht (1) auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Drahtschleife (7) führen.
► Leitdraht (1) durch die Mitte der Drahtschleife (7) verlegen.
► Leitdraht (1) am Ende der Drahtschleife (7) mit einem Seitenschneider durchtrennen und alle Drahtenden auf die gleiche Länge bringen.



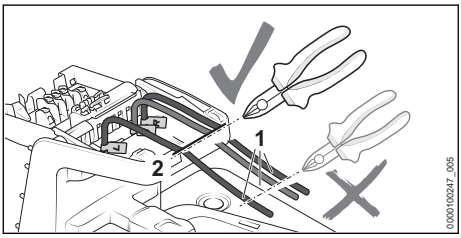
► Enden der Begrenzungsdrähte (8) und des Leitdrahts (1) bis zum Anschlag in den Drahtverbinder (9) stecken.
Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
► Drahtverbinder (1) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



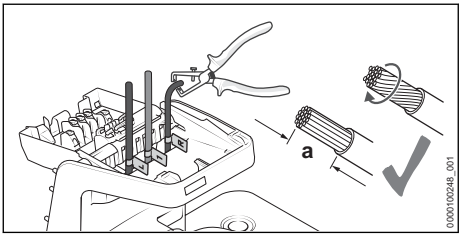
► Begrenzungsdrähte (8) und Leitdraht (1) parallel und eng aneinander führen, ohne dass sich die Drähte überkreuzen.
► Drähte mit weiteren Fixiernägeln befestigen.

6.7 Dockingstation elektrisch anschließen

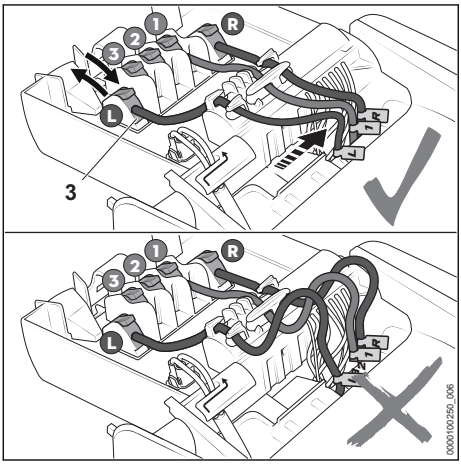
6.7.1 Begrenzungsdraht und Leitdraht anschließen



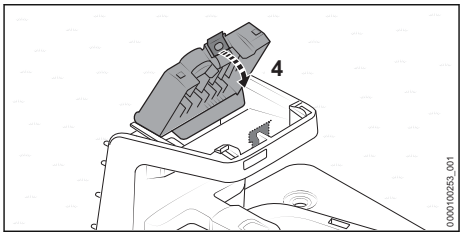
- Drahtenden (1) leicht spannen und entlang der Kante (2) mit einem Seitenschneider ablängen.



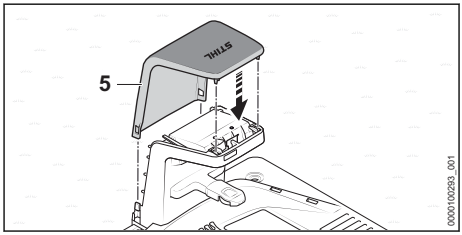
- Drahtenden auf einer Länge von a = 10 mm abisolieren.
- Drahtlitzen so verdrillen, dass keine einzelnen Drahtlitzen abstehen.



- Die beschrifteten Drahtenden den jeweiligen Klemmen zuordnen.
- Hebel (3) der entsprechenden Klemme nach hinten aufklappen.
- Das abisolierte Drahtende in die entsprechende Klemme einführen und zum Schließen den Hebel (3) wieder nach vorne klappen.
- Begrenzungsdrähte und Leitdraht wie abgebildet in den Kabelhaltern fixieren und zur rechten Seite drücken.

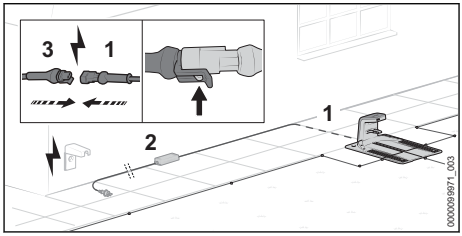


- Abdeckung (4) nach vorne klappen.
  Die Abdeckung (4) rastet hörbar und spürbar ein.



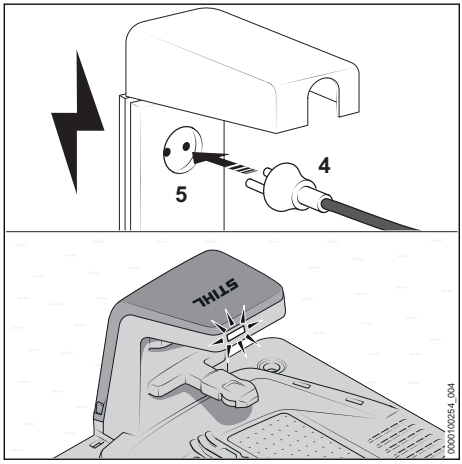
- Haube (5) aufsetzen.
  Die Haube (5) rastet hörbar ein.

6.7.2 Ladekabel verlegen und Netzteil anschließen



- Ladekabel (1) zum Standort des Netzteils (2) verlegen.

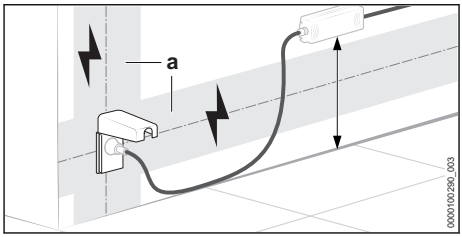
- ► Standort für das Netzteil (2) so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - – Das Netzteil (2) und die Anschlussleitung befinden sich außerhalb der Mähfläche.
  - – Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils (2).
  - – Das Netzteil (2) liegt auf einem ebenen und nicht dauerhaft nassen Untergrund.
  - – Das Netzteil (2) ist erhöht vom Boden angebracht, falls es länger andauernder Nässe ausgesetzt sein kann.
  - – Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.
- ► Ladekabel so verlegen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - – Das Ladekabel (1) befindet sich außerhalb der Mähfläche.
  - – Das Ladekabel (1) ist so verlegt, dass Personen nicht darüber stolpern können.
  - – Das Ladekabel (1) ist nicht gespannt oder verwickelt.
  - – Das Ladekabel (1) ist komplett abgewickelt und liegt nicht unter der Dockingstation.
  - – Das Ladekabel (1) liegt nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund.
- ► Ladekabel (1) so mit dem Stecker (3) des Netzteils (2) verbinden, dass es vollständig einrastet.



- ► Netzstecker (4) in eine richtig installierte Steckdose (5) stecken.
  Die LED an der Dockingstation leuchtet grün.

6.7.3 Netzteil an eine Wand montieren

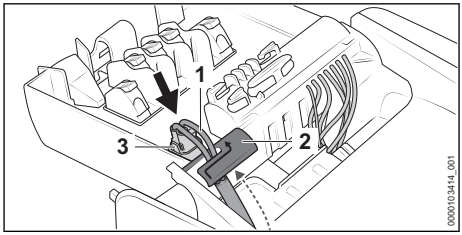
Das Netzteil kann an eine Wand montiert werden.



- ► Netzteil so montieren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - – Geeignetes Befestigungsmaterial wird verwendet.
  - – Das Netzteil ist waagrecht.
    Folgende Abstände sind eingehalten:
    - – Das Netzteil befindet sich außerhalb des Bereichs (a) möglicher Elektroinstallationen.
    - – Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils.
  - – Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.

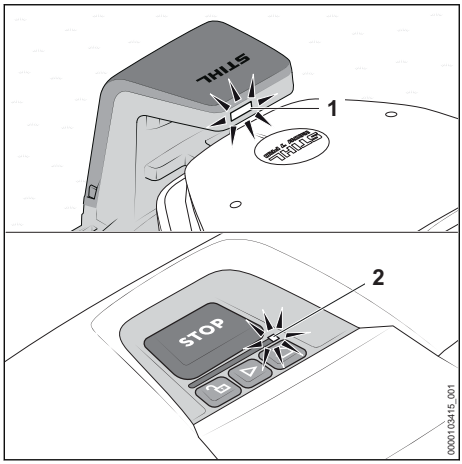
6.8 Mähroboter laden

6.8.1 Mähroboter laden



- ► Mähroboter bis zum Anschlag in die Dockingstation schieben.
  Der Mähroboter führt einen Systemstart durch und wird geladen.

Die Ladezeit hängt von verschiedenen Einflüssen ab, z. B. von der Temperatur des Akkus oder von der Umgebungstemperatur. Für eine optimale Leistungsfähigkeit die empfohlenen Temperaturbereiche beachten, 🕮 17.7.

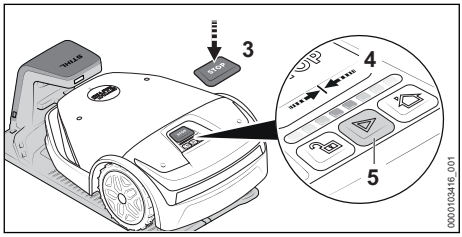


Die LED (1) an der Dockingstation blinkt weiß. Am Leuchtstreifen des Mähroboters blinkt eine LED (2) weiß.

Nach dem ersten Aufladen lädt der Mähroboter zukünftig automatisch, sobald er am Ende eines Mähvorgangs in die Dockingstation zurückkehrt.

Energieeffizientes Laden

Um den Akku des Mähroboters mit möglichst geringen Energiebedarf aufzuladen, können neben der Ladefunktion alle nicht notwendigen Zusatzfunktionen des Mähroboters und der Dockingstation deaktiviert werden.



- Falls die „Zugriffsfunktionen“ in der „MY iMOW®“ App aktiviert sind: „Zugriffsfunktionen“ deaktivieren.

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:
- „STOP“ (3) drücken.
  Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt
- „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet.
- „STOP“ (3) drücken.
  Der Leuchtstreifen (4) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert.
- „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet und zum Abschluss zweimal rot blinkt.
  Der Modus „energieeffizientes Laden“ ist aktiviert. Der Akku des Mähroboter wird voll aufgeladen. Alle Zusatzfunktionen sind deaktiviert.

Nach dem Ladevorgang muss der Mähroboter aktiviert werden, damit der Mähroboter wieder betriebsbereit ist:
- Taste „START“ (5) drücken.
  Der Mähroboter ist betriebsbereit.

7 Bluetooth®-Funkschnittstelle schließen

7.1 Bluetooth®-Funkschnittstelle einrichten

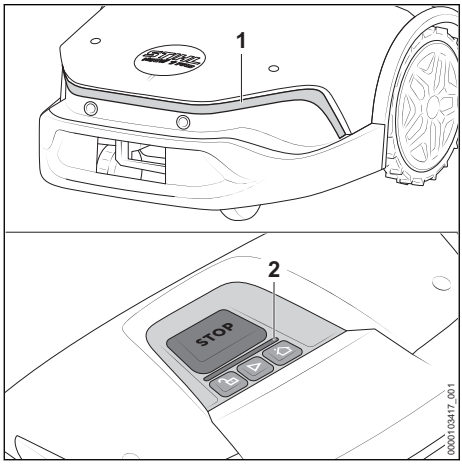
Der Mähroboter sendet regelmäßig ein Bluetooth®-Signal aus, um sich mit einem mobilen Endgerät verbinden zu können.

Damit der Mähroboter verwendet werden kann, muss die Bluetooth®-Funkschnittstelle über die App „MY iMOW®“ mit einem Passwort gesichert werden.
- App „MY iMOW®“ im App Store des mobilen Endgeräts herunterladen und Account erstellen.
- Mähroboter dem Account hinzufügen.
- Anweisungen auf dem Bildschirm folgen und die Bluetooth®-Funkschnittstelle mit einem Passwort sichern.
  Nach Vergabe des Passworts ist das mobile Endgerät zur Steuerung und Konfiguration des Mähroboters autorisiert.

Ein weiteres mobiles Endgerät kann nur durch Eingabe des gewählten Passworts autorisiert werden. Der Mähroboter ist auf diese Weise gegen unbefugten Zugriff gesichert.

8 Leuchtmuster am Mähroboter und Dockingstation

8.1 Leuchtstreifen am Mähroboter



Die Leuchtstreifen (1 und 2) zeigen den Status des Mähroboters und Störungen an.

Der vordere Leuchtstreifen (1) ist nur bei einem Statuswechsel aktiv und leuchten für 20 Sekunden auf.
Weißes Leuchtmuster:
– Kein aktiver Mähvorgang.
– Eine LED rechts außen pulsiert weiß: Mähroboter befindet sich in der Dockingstation und ist betriebsbereit.
– Eine LED rechts außen blinkt weiß: Mähroboter befindet sich in der Dockingstation und wird geladen.

Grünes Leuchtmuster:
– Mähvorgang ist aktiv.
– Der hintere Leuchtstreifen (2) zeigt den Fortschritt des Mähvorgangs an.

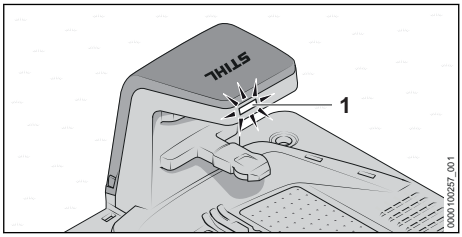
Rotes Leuchtmuster:
– Eine LED rechts außen pulsiert rot: Gerätesperre ist aktiv.
– Störungsmeldung.

Blaues Leuchtmuster - am hinteren Leuchtstreifen (2):
– Der Mähroboter erhält ein Systemupdate.

Weißes Lauflicht von links nach rechts:
– Der Mähroboter startet neu oder überprüft sein System.

Falls über die App „MY iMOW®“ die „Umgebungsanimation“ aktiviert ist, leuchtet der vordere Leuchtstreifen (1) dauerhaft weiß, wenn der Mähroboter in Bewegung ist. Bei einem Statuswechsel wird die „Umgebungsanimation“ für 20 Sekunden überblendet.

8.2 LED an der Dockingstation



Die LED (1) zeigt den Status der Dockingstation und Störungen an.
LED (1) leuchtet weiß:
– Die Dockingstation ist betriebsbereit.

LED (1) blinkt weiß:
– Der Mähroboter wird geladen.

LED (1) pulsiert weiß:
– Der Mähroboter befindet sich in der Dockingstation und ist betriebsbereit.

LED (1) leuchtet grün:
– Der Mähroboter befindet sich nicht in der Dockingstation und die Dockingstation funktioniert ordnungsgemäß.

LED (1) leuchtet rot:
– Es besteht eine Störung.

LED (1) leuchtet blau:
– Kommunikation mit dem Mähroboter.

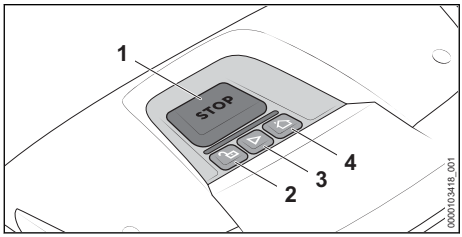
Verwendung der Dockingstation im Team

Bei der Verwendung im Team ist die Statusanzeige der Dockingstation um folgende Leuchtmuster erweitert:
LED (1) leuchtet grün:
– Der Mähroboter befindet sich nicht in der Dockingstation.
– Es handelt sich um die Master-Dockingstation (Team 1)
– Die Leitdrähte und der Begrenzungsdraht sind richtig verlegt und angeschlossen und die Zuweisung des Mähroboters an die Dockingstation war erfolgreich.

LED (1) pulsiert grün:
– Der Mähroboter befindet sich nicht in der Dockingstation.
– Es handelt sich um die Dockingstation (Team 2) oder (Team 3).
– Die Leitdrähte und der Begrenzungsdraht sind richtig verlegt und angeschlossen und die Zuweisung des Mähroboters an die Dockingstation war erfolgreich.

9 Mähroboter bedienen und einstellen

9.1 Bedienfeld



Über die Drucktasten (1 bis 4) kann der Mähroboter in seinen Grundfunktionen bedient werden. Der volle Funktionsumfang ist über die App „MY iMOW®“ verfügbar.

Mähvorgang starten
- „START“ (3) drücken.
  Der Mähroboter startet den Mähvorgang und kehrt anschließend automatisch zur Dockingstation zurück.

Mähvorgang stoppen und Mähroboter sperren
- „STOP“ (1) drücken.
  Der Mähroboter und das Mähwerk stoppt. Der Mähroboter wird gesperrt.

Mähroboter zur Dockingstation senden
- „HAUS“ (4) drücken.
  Der Mähroboter fährt zurück zur Dockingstation.

Mähroboter entsperren
- „SCHLOSS“ (2) drücken.
- Angezeigte Tastenkombination drücken.

Informationen abrufen
- „SCHLOSS“ (2) drücken.
  Der Mähroboter gibt akustische Informationen zum aktuellen Status wieder.

9.2 App „MY iMOW®“

Um den Mähroboter komfortabel nutzen zu können, ist die Verwendung der App „MY iMOW®“ erforderlich. Über die App „MY iMOW®“ kann der Mähroboter bedient und eingestellt werden.

Der Mähroboter kann über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN) und Mobilfunkverbindung oder per Bluetooth® mit einem mobilen Endgerät verbunden werden. Von einem Desktop-Computer kann der Mähroboter über die Web-App „MY iMOW®“ bedient und eingestellt werden.

Hauptfunktionen
- Mähvorgang starten und stoppen
- Mähplan
  - Mähzeiten einstellen[1] (über einen Assistenten oder manuell).
  - Startpunkte setzen (optional)
  - Zonen auswählen (optional)
- Schnitthöhe einstellen
- Gerätezugriff
  - PIN-Schutz einrichten
  - Heimbereich einstellen
  - Alarm einstellen
- Randoptimierung einschalten
- Drahtsignalprüfung durchführen
- Umgebungsanimation einschalten
- Erinnerung „Klingen prüfen“ einschalten
- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN)
- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine Mobilfunkverbindung
- Hilfestellung

Verwendung der Mähroboter im Team
Für den Team-Betrieb müssen folgende Einstellungen für die Mähroboter vorgenommen werden:
- Schnitthöhe festlegen
- Mähplan erstellen und Zeitzone festlegen
- Regensensor einstellen
- Definition der Startdistanz

Die Einstellungen des Mähplans, der Schnitthöhe und der Zeitzone müssen für alle Mähroboter im Team identisch sein. Die Einstellungen müssen für alle Mähroboter einzeln vorgenommen werden.

Folgende Einstellungen in der App „MY iMOW®“ sind in der Team-Funktion eingeschränkt:
- Drahtsignal-Prüfung (nur mit dem Mähroboter möglich, der mit der Master-Dockingstation (Team 1) verbunden ist)

Folgende Einstellungen in der App „MY iMOW®“ sind in der Team-Funktion nicht verfügbar:
- Zonen auswählen
- Startpunkte setzen

[1] Die Mähzeiten müssen an die örtlichen Gegebenheiten und die Witterung angepasst werden. Um Spuren im Rasen zu vermeiden hilft es in Zeiten von geringem Graswachstum die Mähzeiten zu reduzieren. Den Mähroboter nicht bei Frost mähen lassen, um den Rasen nicht zu beschädigen.

Informationen zur Einbindung ins Heimnetzwerk

Der iMOW® kann für erhöhte Datensicherheit getrennt von persönlichen Geräten im Heimnetzwerk eingebunden werden. Aktuelle WLAN-Router bieten hierfür die Möglichkeit ein separates zusätzliches Netzwerk, z.B. ein WLAN für IoT-Geräte oder ein Gäste-WLAN, einzurichten. In diesem besteht keine Verbindung zu persönlichen Daten und Geräten.

Die WLAN-Verbindungen müssen mit einem Passwort geschützt werden. Das Passwort sollte nicht an Dritte weitergegeben werden.

Das Einrichten der WLAN-Verbindungen und die Funktionalität des Routers sind abhängig vom Hersteller des Routers.

9.3 STIHL connected

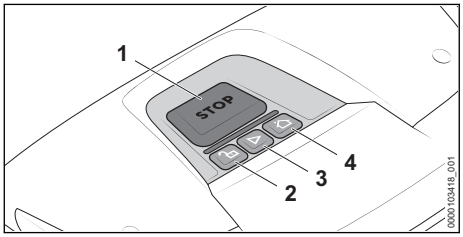
Die wichtigsten Einstellungen können von einem Desktop-Computer über das STIHL connected Portal oder von einem mobilen Endgerät über die STIHL connected App vorgenommen werden.

Der Mähroboter kann über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN) und Mobilfunkverbindung mit einem Desktop-Computer oder mobilen Endgerät verbunden werden.

Der Funktionsumfang ist gegenüber der App „MY iMOW®“ teilweise eingeschränkt.

Hauptfunktionen
- Flottenmanagement
- Mähvorgang starten und stoppen
- Mähplan
- Schnitthöhe einstellen
- Status, Analyse und Reporting
- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN)
- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine Mobilfunkverbindung
- Hilfestellung

9.4 PIN-Schutz verwenden



Die Drucktasten (3 und 4) können mit einer PIN geschützt werden. Ist der PIN-Schutz aktiv kann der Mähroboter nicht mehr direkt über die Tasten bedient werden. Der PIN-Schutz wird über die App „MY iMOW®“ eingerichtet.

Die Drucktasten „STOP“ (1) und „SCHLOSS“ (2) sind vom PIN-Schutz ausgenommen. Der Mähroboter kann auch bei aktivem PIN-Schutz gestoppt werden.

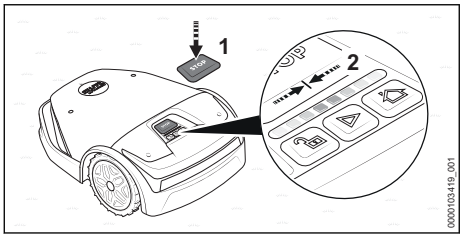
Mähroboter mit aktivem PIN-Schutz bedienen
- ► „STOP“ (1) drücken.
- ► „SCHLOSS“ (2) drücken.
- ► Die angeleuchteten Drucktasten „START“ (3) oder „HAUS“ (4) drücken.
- ► PIN über die angeleuchteten Drucktasten (2 bis 4) eingeben.
  Bei korrekter Eingabe ist der PIN-Schutz für 60 Sekunden aufgehoben.
- ► Gewünschte Drucktaste drücken, um den Mähvorgang zu starten (3) oder den Mähroboter zur Dockingstation zu senden (4).
  Wird keine der Drucktasten betätigt oder ein falscher PIN eingegeben, führt der Mähroboter nach 60 Sekunden seine aktuelle Aktion fort.

10 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren

10.1 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren

WARNUNG

- Falls der Mähroboter nicht wie in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben gestoppt und über das Aktivieren der Gerätesperre stillgesetzt wird, kann der Mähroboter unbeabsichtigt eingeschaltet werden. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Mähroboter während des Transports, der Aufbewahrung, Reinigung, Wartung, Reparatur oder bei verändertem oder ungewohnten Verhalten stoppen und Gerätesperre aktivieren.



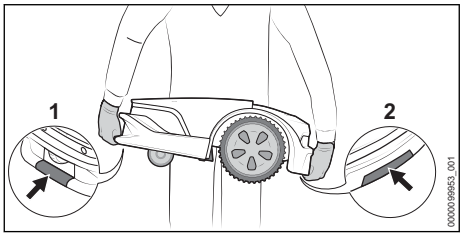
- „STOP“ (1) drücken.
  Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt.
- „STOP“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig rot leuchtet.
- „STOP“ (1) drücken.
  Der Leuchtstreifen (2) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert. Der Mähroboter kann transportiert, aufbewahrt, gereinigt oder gewartet werden.

11 Transportieren

11.1 Mähroboter transportieren

- Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

Mähroboter tragen



- Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und hinteren Griffstelle (2) tragen.

Mähroboter in einem Fahrzeug transportieren

- Mähroboter so sichern, dass der Mähroboter nicht umkippt und sich nicht bewegen kann.

11.2 Akku transportieren

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.

- Sicherstellen, dass der Akku im sicherheitsgerechten Zustand ist.
- Akku so verpacken, dass er sich in der Verpackung nicht bewegen kann.
- Verpackung so sichern, dass sie sich nicht bewegen kann.

Der Akku unterliegt den Anforderungen zum Transport gefährlicher Güter. Der Akku ist als UN 3480 (Lithium-Ionen-Batterien) eingestuft und wurde gemäß UN Handbuch Prüfungen und Kriterien Teil III, Unterabschnitt 38.3 geprüft.

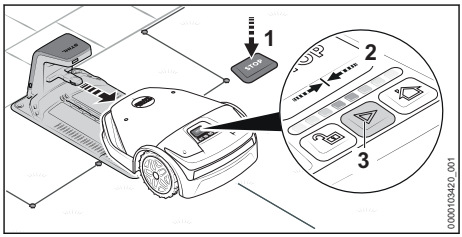
Die Transportvorschriften sind unter www.stihl.com/safety-data-sheets angegeben.

12 Aufbewahren

12.1 Mähroboter zum Aufbewahren vorbereiten

STIHL empfiehlt, bei längeren Betriebspausen, z. B. Winterpause den Mähroboter in einen „Winterschlaf“ zu versetzen. Der „Winterschlaf“ deaktiviert alle nicht notwendigen Zusatzfunktionen des Mähroboters und stellt eine geringe Entladung des Akkus sicher.

- Falls die „Zugriffsfunktionen“ in der App „MY iMOW®“ aktiviert sind: „Zugriffsfunktionen“ deaktivieren.
- Falls der Ladezustand des Mähroboters unter 50 % liegt: Mähroboter laden, bis ein Ladezustand über 50 % erreicht ist.



- Mähroboter aus der Dockingstation nehmen.

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:

- „STOP“ (1) drücken.
  Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt.
- „STOP“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig rot leuchtet.
- „STOP“ (1) drücken.
  Der Leuchtstreifen (2) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert.
- „STOP“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig rot leuchtet und zum Abschluss zweimal rot blinkt.
  Der Modus „Winterschlaf“ ist aktiviert. Alle Zusatzfunktionen sind deaktiviert.

Nach der Winterpause muss der Mähroboter aktiviert werden, damit der Mähroboter wieder betriebsbereit ist:

- ► Mähroboter in die Mähfläche stellen.
- ► „START“ (3) drücken.
  Der Modus "Winterschlaf" ist deaktiviert und der Mähroboter ist wieder betriebsbereit.

12.2 Mähroboter aufbewahren

- ► Mähroboter so aufbewahren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
  - – Der Mähroboter ist außerhalb der Reichweite von Kindern.
  - – Der Mähroboter ist sauber und trocken.
  - – Der Mähroboter ist in einem geschlossenen Raum.
  - – Der Akku des Mähroboters ist geladen.
  - – Der Mähroboter wird nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahrt, 🕮 17.6.
  - – Der Mähroboter kann nicht umkippen.
  - – Der Mähroboter kann nicht davonrollen.
  - – Der Mähroboter steht waagerecht auf den Rädern.
  - – Auf dem Mähroboter sind keine Gegenstände abgelegt.

Der Mähroboter kann auch an einer Wandhalterung aufbewahrt werden. Die Wandhalterung ist als Zubehör erhältlich.

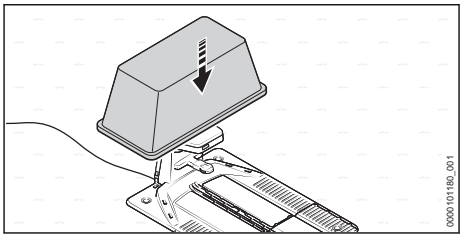
HINWEIS

- ■ Falls der Mähroboter nicht so aufbewahrt wird, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist, kann sich der Akku tiefentladen und dadurch irreparabel beschädigt werden.
  - ► Akku des Mähroboters vor dem Aufbewahren laden.

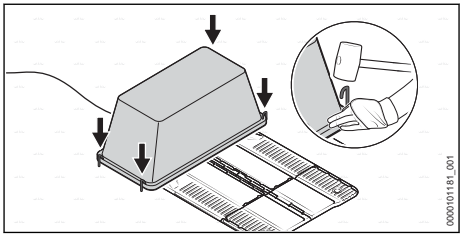
12.3 Dockingstation, Ladekabel und Netzteil aufbewahren

Bei längeren Betriebspausen, z. B. Winterpause kann die Dockingstation, das Ladekabel und das Netzteil in der Mähfläche stehen bleiben.

- ► Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
- ► Netzstecker vor Witterungseinflüssen schützen.
- ► Alle Komponenten reinigen.



- ► Dockingstation z. B. mit einem großen Eimer oder einer Mörtelwanne abdecken.



- ► Eimer oder Mörtelwanne mit Erdnägel am Boden fixieren.

Dockingstation, Ladekabel und Netzteil abbauen

Für die Aufbewahrung an der als Zubehör erhältlichen Wandhalterung oder falls das Abdecken nicht möglich ist, kann die Dockingstation, das Ladekabel und das Netzteil auch abgebaut werden.

- ► Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
- ► Alle Komponenten reinigen.
- ► Ladekabel von Dockingstation und Netzteil trennen und aufwickeln.
- ► Netzteil abbauen und Anschlussleitung aufwickeln.
- ► Begrenzungsdraht und Leitdraht von der Dockingstation trennen.
- ► Drahtenden zum Schutz vor Korrosion einfetten und vor Witterungseinflüssen schützen.
- ► Dockingstation abbauen.

13 Reinigen

13.1 Mähroboter reinigen

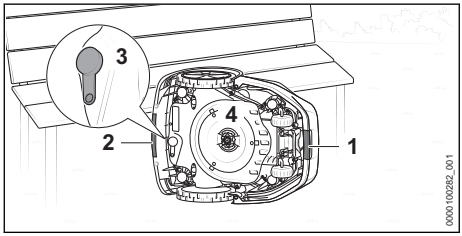
⚠ WARNUNG

- ■ Die Schneidkanten der Klingen sind scharf. Der Benutzer kann sich schneiden.
  - ► Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.

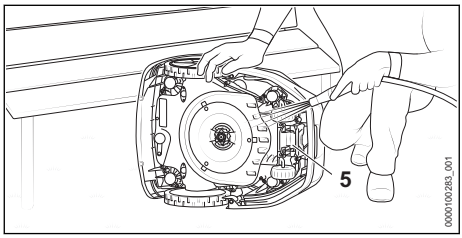
Mähroboter regelmäßig reinigen. Das Reinigungsintervall ist abhängig von den Einsatzbe-

dingungen und kann durch Feuchtigkeit, die Grassorte und das Graswachstum beeinflusst werden.

- ► Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.



- ► Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und der hinteren Griffstelle (2) greifen.
- ► Mähroboter seitlich aufstellen und gegen Umfallen sichern.
- ► Stopfen (3) der Diagnosebuchse auf Beschädigungen und festen Sitz prüfen.
- ► Falls die Messerscheibe (4) stark verschmutzt ist: Messerscheibe (4) abbauen.



- ► Schmutz mit einem Holzstab oder einer weichen Bürste lösen. Bei Bedarf ein pH-neutrales Reinigungsmittel verwenden. STIHL empfiehlt STIHL Multiclean.
- ► Losen Schmutz mit einem sanften Wasserstrahl abspülen.
- ► Unterseite des Mähroboters einem feuchten Tuch reinigen.
- ► Klingen und Messerscheibe reinigen.
  Für ein gutes Schnittergebnis und einen störungsfreien Betrieb müssen die Klingen frei beweglich sein.
- ► Ladekontakte (5) mit einem feuchten Tuch reinigen.
- ► Haube und Bedienfeld mit einem feuchten Tuch reinigen.

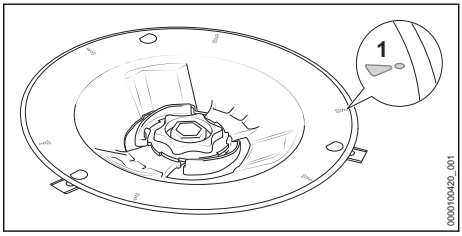
13.2 Dockingstation, Netzteil, Ladekabel und Steckverbindungen reinigen

- ► Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
- ► Dockingstation, Netzteil und Ladekabel mit einem feuchten Tuch reinigen.
  - ► Falls erforderlich: Festsitzenden Schmutz mit einer weichen Bürste lösen.
- ► Steckverbindungen mit einem trockenen, fusselfreien Tuch reinigen.
  - ► Falls erforderlich: Festsitzenden Schmutz mit einem Pinsel lösen.

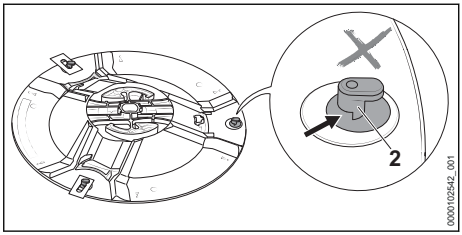
14 Warten und Klingen wechseln

14.1 Sichtprüfung

- ► Mähroboter regelmäßig prüfen:
  - – Sauberkeit der Ladekontakte
  - – Haube und Schutzleiste auf Beschädigungen prüfen
  - – Leichtgängigkeit der Räder prüfen
    Klingen auf Beschädigungen, Verschleiß, Risse und Leichtgängigkeit prüfen.
    - – Die Klingen können üblicherweise mehrere Wochen genutzt werden. Die Haltbarkeit der Klingen kann durch die eingestellten Mähzeiten, die Grasbeschaffenheit, das Graswachstum, durch Sand, Äste oder Laub auf der Mähfläche stark beeinflusst werden.

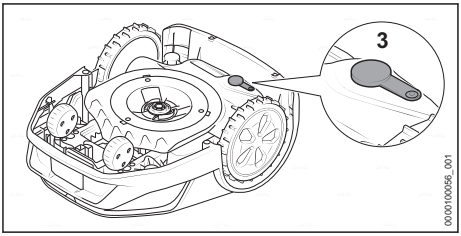


- – Messerscheibe auf Beschädigungen und Verschleiß prüfen.
  - – Falls die Verschleißmarkierungen (1) durchgescheuert sind und Löcher entstanden sind, Mähwerk ersetzen.



- – L-Bolzen (2) auf Beschädigungen und Verschleiß prüfen.

– Falls die L-Bolzen (2) zu mehr als der Hälfte verschlissen sind, Mähwerk ersetzen.



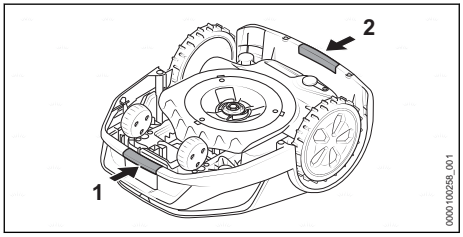
– Stopfen (3) der Diagnosebuchse auf Beschädigungen und festen Sitz prüfen.

14.2 Klingen wechseln

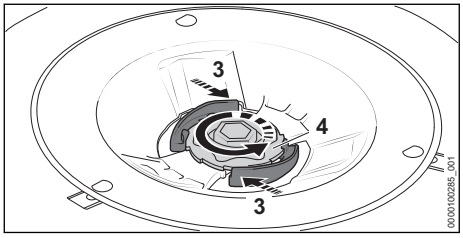
WARNUNG

- Die Schneidkanten der Klingen sind scharf. Der Benutzer kann sich schneiden.
  - ► Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.

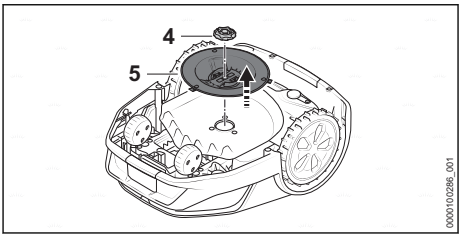
► Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.



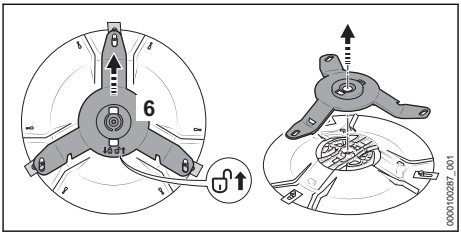
► Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und der hinteren Griffstelle (2) greifen.
► Mähroboter auf die Rückseite drehen.



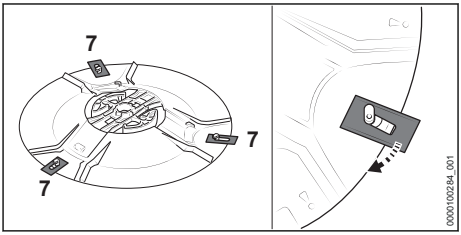
► Hebel (3) drücken und gedrückt halten.
► Mutter (4) so lange gegen den Uhrzeigersinn drehen bis sie sich abnehmen lässt.



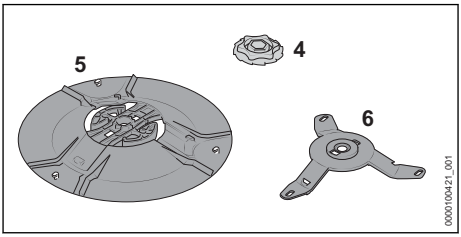
► Mutter (4) abnehmen.
► Messerscheibe (5) abnehmen.



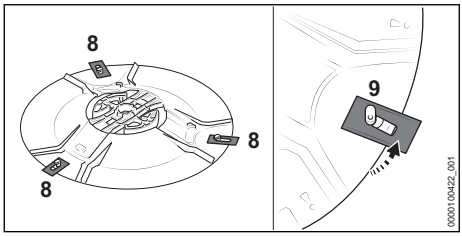
► Messerträger (6) in Pfeilrichtung schieben. Der Messerträger (6) wird entriegelt.
► Messerträger (6) abnehmen.



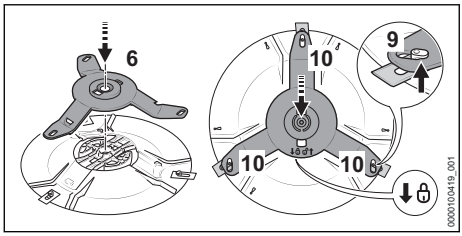
► Alle alten Klingen (7) aushängen.



► Messerscheibe (5), Messerträger (6) und Mutter (4) reinigen.



- Neue Klingen (8) einhängen. Nur eine Klinge pro L-Bolzen (9) einsetzen.
  Die Ausrichtung der Klingen ist beliebig. Die Klingen lassen sich frei um den L-Bolzen bewegen.



- Messerträger (6) aufsetzen.
- Messerträger (6) in Pfeilrichtung 🔒 schieben und sicherstellen, dass alle drei Arme (10) unterhalb der L-Bolzen (9) positioniert sind. Der Messerträger (6) ist verriegelt.
- Messerscheibe (5) am Mähroboter aufsetzen.
- Mutter (4) im Uhrzeigersinn aufdrehen.
- Mutter (4) im Uhrzeigersinn fest anziehen. Die Hebel (3) rasten hörbar ein.

15 Reparieren

15.1 Mähroboter, Akku, Mähwerk, Dockingstation und Netzteil reparieren

Der Benutzer kann den Mähroboter, den Akku, die Dockingstation und das Netzteil nicht selbst reparieren.

Beschädigte oder verschlissene Klingen und das Mähwerk können gewechselt werden.

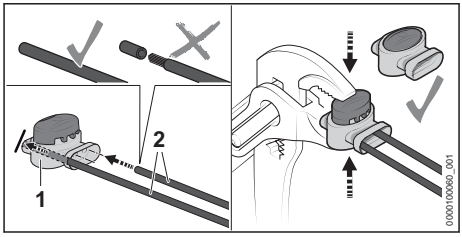
- Falls der Mähroboter, der Akku, die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung beschädigt ist: Mähroboter, Akku, Dockingstation, Ladekabel, Netzteil oder Netzkabel nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.
- Falls eine Klinge beschädigt oder verschlissen ist:
  - Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
  - Alle Klingen wechseln. Die Klingen können nicht nachgeschärft werden.
- Falls die Messerscheibe oder die L-Bolzen auf der Messerscheibe beschädigt oder verschlissen sind:
  - Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
  - Mähwerk ersetzen.
- Falls Hinweisschilder unleserlich oder beschädigt sind: Hinweisschilder von einem STIHL Fachhändler ersetzen lassen.

15.2 Begrenzungsdraht oder Leitdraht verlängern oder reparieren

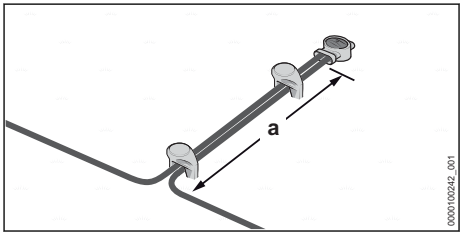
Der Begrenzungsdraht oder Leitdraht kann mit Hilfe von Drahtverbindern verlängert oder repariert werden.

Die Drahtverbinder sind mit Gel gefüllt, um vorzeitigen Verschleiß oder Korrosion der Drahtenden zu vermeiden.

- Sicherstellen, dass die Gesamtlänge der Begrenzungsdrähte die maximale Länge von 850 m nicht übersteigt.



- Drahtenden (2) in den Drahtverbinder (1) stecken.
  Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
- Drahtverbinder (1) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



- Begrenzungsdrähte mindestens über eine Länge a = 5 cm parallel und eng aneinander führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.

16 Störungen beheben

16.1 Störungen des Mähroboters beheben

Die meisten Störungen werden in der App „MY iMOW®“ und über rote Leuchtmuster am Mähroboter oder der Dockingstation angezeigt.

Zur Störungsbehebung wie folgt vorgehen:
- Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen.

oder
- Drucktaste „SCHLOSS“ am Bedienfeld drücken und den akustischen Anweisungen folgen.

Störung	Leuchtstreifen am Mähroboter oder Dockingstation	Ursache	Abhilfe
Der Mähroboter bricht die Einrichtung der Team-Funktion ab.	Leuchtstreifen blinkt 2x rot.	Es sind bereits Einstellungen am Mähroboter vorhanden, welche die Team-Funktion beeinträchtigen.	- Mähroboter in der App „MY iMOW® auf Standardeinstellung zurücksetzen.
		Die Reihenfolge zur Einrichtung der Team-Funktion wurde nicht eingehalten.	- Alle Mähroboter in der App „MY iMOW® auf Standardeinstellung zurücksetzen. - Team-Funktion in absteigender Reihenfolge einrichten, 🕮 5.7.2.
		Am Begrenzungsdraht oder Leitdraht besteht eine Störung.	- Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht unbeschädigt sind. - Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht oder der Leitdraht richtig an die Dockingstation angeschlossen ist, 🕮 5.6.1. - Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht richtig an die Drahtverbinder angeschlossen sind, 🕮 5.5.1.
		Der PIN-Schutz am Mähroboter ist aktiviert.	- PIN-Schutz in der App „MY iMOW® deaktivieren.
Der Mähroboter bleibt während der Heimfahrt zur Dockingstation stehen.		Der Akku ist entladen.	- Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht die maximale Länge nicht überschreitet, 🕮 17.1. - Verlegung des Leitdrahts optimieren. - Einen weiteren Leitdraht in der Mähfläche verlegen. - Mähroboter zum Laden in die Dockingstation tragen. - Falls möglich: Die Dockingstation in einer Mähfläche mit Hanglage im unteren Bereich des Gefälles aufstellen.
Der Mähroboter startet den Mähvorgang nicht wie erwartet.	Leuchtstreifen leuchten blau.	Der Mähroboter führt einen Neustart durch.	- Warten, bis der Neustart abgeschlossen ist. Der Mähroboter startet den Mähvorgang anschließend automatisch.
	Leuchtstreifen leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Am Begrenzungsdraht oder Leitdraht besteht eine Störung.	- Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht unbeschädigt sind. - Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht oder der Leitdraht richtig an die Dockingstation angeschlossen ist.

Störung	Leuchtstreifen am Mähroboter oder Dockingstation	Ursache	Abhilfe
			► Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht richtig an den Drahtverbinder angeschlossen ist. ► Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen.
Der Mähroboter wird nicht geladen.	Leuchtstreifen leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Im Mähroboter, Akku, Netzteil oder der Dockingstation besteht eine Störung.	► Sicherstellen, dass die Ladekontakte an Dockingstation und Mähroboter sauber sind. ► Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen. ► Falls die Störung weiterhin besteht: Mähroboter nicht weiter versuchen zu laden, Netzstecker der Anschlussleitung aus der Steckdose ziehen und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

17 Technische Daten

17.1 Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO

Technische Daten
- Schnittbreite: 28 cm
- Schnitthöhe - elektrisch: 20 mm bis 60 mm
- Drehzahl der Messerscheibe: 2400 1/min
- Mähgeschwindigkeit: 0,5 m/s
- Abmessungen:
  - Höhe: 291 mm
  - Breite: 525 mm
  - Länge: 705 mm
- Gewicht: 16 kg
- Schutzklasse: III
- Schutzart: IP56
- Maximale Mähfläche (einzelner Mähroboter): 5000 m²
- Maximale Mähfläche (Team aus 2 Mährobotern): 5500 m²
- Maximale Mähfläche (Team aus 3 Mährobotern): 8000 m²
- Aktivzeit 1000 m² (einzelner Mähroboter pro Woche) [2]: 20 h
- Maximale Länge des Begrenzungsdrahts bei Mähflächen ≤ 5000 m²: 850 m
- Maximale Länge des Begrenzungsdrahts bei Mähflächen ≥ 5000 m²: 460 m
- Maximale Steigung: 45 %

Bluetooth®
- Datenverbindung: Bluetooth® 5.1. Das mobile Endgerät muss mit Bluetooth® Low Energy 5.0 kompatibel sein und Generic Access Profile (GAP) unterstützen.
- Frequenzband: ISM-Band 2,4 GHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 1 mW
- Signalreichweite: ca. 10 m. Die Signalstärke ist abhängig von den Umgebungsbedingungen und dem mobilen Endgerät. Die Reichweite kann je nach äußeren Bedingungen, einschließlich des verwendeten Empfangsgeräts, stark variieren. Innerhalb von geschlossenen Räumen und durch metallische Barrieren (zum Beispiel Wände, Regale, Koffer) kann die Reichweite deutlich geringer sein.
- Anforderungen an das Betriebssystem des mobilen Endgeräts: siehe info.myimow.stihl.com

Funknetzwerk (WLAN)
- Netzwerk-Standard: IEEE 802.11b/g/n
- Frequenzband: 2,4 GHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 100 mW

Mobilfunkverbindung
- Format der SIM-Karte: eSIM
- Frequenzbänder
  - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 2 W
- Durchschnittlich anfallende Datenmengen pro Monat: siehe FAQ unter support.stihl.com

[2] Unter Idealbedingungen (wenig Hindernisse, einfache Geometrie sowie geringe Steigungen im Garten, moderates Rasenwachstum)

Netzwerkdatenblatt
Kommunikation mit STIHL IoT-Plattform
– Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
– Protokoll und Port: MQTT über TCP (8883)
Netzwerk-Konfiguration
– Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
– Protokoll und Port: DHCP/DHCPv6 über UDP (68/546)
Kommunikation mit App „MY iMOW®“
– Schnittstelle: Bluetooth® Low Energy
– Protokoll und Port: proprietär über GATT
Zeitsynchronisierung
– Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
– Protokoll und Port: NTP über TCP/UDP (123)
Auflösung von Domain-Namen und Adressen
– Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
– Protokoll und Port: DNS über TCP/UDP (53)
OTA-Update, Überprüfung Online-Status des Mähroboters, Kommunikation mit STIHL IoT-Plattform
– Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
– Protokoll und Port: HTTP/HTTPS über TCP (80/443)

Sensordaten
Positionsdaten-Empfänger / GNSS-Sensor
– Standortdaten (Länge, Breite, Höhe)

17.2 Klingen
– Anzahl Klingen: 3

17.3 Akku STIHL AAI

Der Akku ist im Mähroboter eingebaut und darf nur durch einen STIHL Fachhändler ausgebaut werden.
– Akku-Technologie: Lithium-Ionen
– Spannung: 36 V
– Kapazität in Ah: siehe Leistungsschild
– Energieinhalt in Wh: siehe Leistungsschild
– Gewicht in kg: siehe Leistungsschild

17.4 Dockingstation und Netzteil

Dockingstation
– Schutzklasse: III
– Schutzart: IPX5
– Gewicht: 4,0 kg
– Begrenzungsdraht und Leitdraht
  – Spannung: 42 V d.c.
  – Frequenzbereich: 1,4 kHZ bis 20 kHz

Netzteil
– Marktabhängige Ausführungen:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Gewicht: 2,0 kg
– Nennspannung: siehe Leistungsschild
– Frequenz: siehe Leistungsschild
– Nennleistung: siehe Leistungsschild
– Ladestrom: siehe Leistungsschild
– Schutzklasse: II
– Schutzart: IP 67

17.5 Verlängerungsleitungen

Wenn eine Verlängerungsleitung verwendet wird, müssen deren Adern abhängig von der Spannung und der Länge der Verlängerungsleitung mindestens folgende Querschnitte haben:

Falls die Nennspannung auf dem Leistungsschild 220 V bis 240 V ist:
– Leitungslänge bis 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– Leitungslänge 20 m bis 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Falls die Nennspannung auf dem Leistungsschild 100 V bis 127 V ist:
– Leitungslänge bis 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– Leitungslänge 10 m bis 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Temperaturgrenzen

WARNUNG

- Der Akku im Mähroboter ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku in Brand geraten oder explodieren. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
  - ► Akku nicht unterhalb von + 5 °C oder oberhalb von + 40 °C laden.
  - ► Mähroboter nicht unterhalb von + 5 °C oder oberhalb von + 40 °C verwenden.
  - ► Dockingstation und Netzteil nicht unterhalb von + 5 °C oder oberhalb von + 40 °C verwenden.
  - ► Mähroboter nicht unterhalb von 0 °C oder oberhalb von + 40 °C aufbewahren.
  - ► Dockingstation und Netzteil nicht unterhalb von - 20 °C oder oberhalb von + 60 °C aufbewahren.

17.7 Empfohlene Temperaturbereiche

Für eine optimale Leistungsfähigkeit des im Mähroboter eingebauten Akkus, der Dockingstation und des Netzteils die folgenden Temperaturbereiche beachten:
– Laden: + 5 °C bis + 40 °C
– Verwendung: + 5 °C bis + 40 °C
– Aufbewahrung Mähroboter: + 0 °C bis + 40 °C
– Aufbewahrung Dockingstation und Netzteil: - 20 °C bis + 60 °C

Falls der Akku außerhalb der empfohlenen Temperaturbereiche geladen, verwendet oder aufbewahrt wird, kann die Leistungsfähigkeit reduziert sein.

17.8 Schallwerte

Der K-Wert für die Schallleistungspegel beträgt 2 dB(A).
– Schallleistungspegel gemessen nach 2000/14 EG: 59 dB(A).
– Schallleistungspegel garantiert nach 2000/14 EG: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH bezeichnet eine EG-Verordnung zur Registrierung, Bewertung und Zulassung von Chemikalien.

Informationen zur Erfüllung der REACH Verordnung sind unter www.stihl.com/reach angegeben.

18 Ersatzteile und Zubehör

18.1 Ersatzteile und Zubehör

Diese Symbole kennzeichnen original STIHL Ersatzteile und original STIHL Zubehör.

STIHL empfiehlt, original STIHL Ersatzteile und original STIHL Zubehör zu verwenden.

Ersatzteile und Zubehör anderer Hersteller können durch STIHL hinsichtlich Zuverlässigkeit, Sicherheit und Eignung trotz laufender Marktbeobachtung nicht beurteilt werden und STIHL kann für deren Einsatz auch nicht einstehen.

Original STIHL Ersatzteile und original STIHL Zubehör sind bei einem STIHL Fachhändler erhältlich.

19 Außerbetriebnahme und Entsorgung

19.1 Mähroboter außer Betrieb nehmen

Der Mähroboter ist mit dem persönlichen STIHL Account, mit mobilen Endgeräten und privaten Funknetzwerken (WLAN) verbunden. Aus Sicherheitsgründen sollten alle Verbindungen getrennt und persönlichen Daten gelöscht werden, bevor der Mähroboter entsorgt, verkauft oder verliehen wird.
► Mähroboter über die App „MY iMOW®“ auf die Werkseinstellungen zurücksetzen.
Dabei werden Passwörter und verbundene Geräte gelöscht.
► Mähroboter über die App „MY iMOW®“ aus Benutzerkonto entfernen.

19.2 Mähroboter entsorgen

Informationen zur Entsorgung sind bei der örtlichen Verwaltung oder bei einem STIHL Fachhändler erhältlich.

Eine unsachgemäße Entsorgung kann die Gesundheit schädigen und die Umwelt belasten.

Der Mähroboter enthält einen eingebauten Akku, der getrennt entsorgt werden muss.
► Mähroboter von einem STIHL Fachhändler entsorgen lassen.
Der STIHL Fachhändler entsorgt den eingebauten Akku getrennt vom Mähroboter.
► STIHL Produkte einschließlich Verpackung gemäß den örtlichen Vorschriften einer geeigneten Sammelstelle für Wiederverwertung zuführen.
► Nicht mit dem Hausmüll entsorgen.

20 EU-Konformitätserklärung

20.1 Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Deutschland

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass
– Bauart: Mähroboter
– Fabrikmarke: STIHL
– Typ: iMOW® 7.0 PRO
– Serienidentifizierung: IA01

und

– Bauart: Dockingstation
– Fabrikmarke: STIHL
– Typ: Dockingstation
– Serienidentifizierung: IA01

den einschlägigen Bestimmungen der Richtlinien 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU entspricht und in Übereinstimmung mit den jeweils zum Produktionsdatum gültigen Versionen der folgenden Normen entwickelt und gefertigt worden ist: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Beteiligte benannte Stelle: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, hat die Konformität gemäß Anhang III Modul B der Richtlinie 2014/53/EU überprüft und folgende EU Baumusterprüfbescheinigung ausgestellt: 40055521.

Die Technischen Unterlagen sind bei der Produktzulassung der ANDREAS STIHL AG & Co. KG aufbewahrt.

Das Baujahr, das Herstellungsland und die Maschinennummer sind auf dem Mähroboter angegeben.

Waiblingen, 16.02.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

i. V.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 UKCA-Konformitätserklärung

21.1 Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Deutschland

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass
– Bauart: Mähroboter
– Fabrikmarke: STIHL
– Typ: iMOW® 7.0 PRO
– Serienidentifizierung: IA01

und
– Bauart: Dockingstation
– Fabrikmarke: STIHL
– Typ: Dockingstation
– Serienidentifizierung: IA01

den einschlägigen Bestimmungen der UK-Verordnungen The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 entspricht und in Übereinstimmung mit den jeweils zum Produktionsdatum gültigen Versionen der folgenden Normen entwickelt und gefertigt worden ist: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Der Zeitraum für Sicherheitsupdates beträgt 24 Monate.

Die Technischen Unterlagen sind bei der ANDREAS STIHL AG & Co. KG aufbewahrt.

Das Baujahr, das Herstellungsland und die Maschinennummer sind auf dem Mähroboter angegeben.

Waiblingen, 29.04.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

i. V.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Anschriften

STIHL Hauptverwaltung

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Postfach 1771
D-71307 Waiblingen

STIHL Vertriebsgesellschaften

DEUTSCHLAND

STIHL Vertriebszentrale AG & Co. KG
Robert-Bosch-Straße 13
64807 Dieburg
Telefon: +49 6071 3055358

ÖSTERREICH

STIHL Ges.m.b.H.
Fachmarktstraße 7
2334 Vösendorf
Telefon: +43 1 86596370

SCHWEIZ

STIHL Vertriebs AG
Isenrietstraße 4
8617 Mönchaltorf
Telefon:+41 44 9493030

23 Open Source Software

23.1 Open Source Software

Dieses Produkt enthält urheberrechtlich geschützte Open Source Software, die von den jeweiligen Urhebern unter bestimmten Lizenzbedingungen, wie z.B. der „GNU General Public License“ (GPL), der „GNU Lesser General Public License“ (LGPL), der „Apache License“ oder ähnlichen Lizenzen veröffentlicht wurde. Falls Urheberrechtshinweise, Nutzungsbedingungen oder Lizenzbestimmungen in dieser Gebrauchsanleitung enthalten sind, die einer anwendbaren Open-Source-Lizenz widersprechen, finden diese keine Anwendung. Die Nutzung und Verbreitung der enthaltenen Open-Source-Software unterliegt ausschließlich der jeweiligen Open-Source-Lizenz. Soweit die zutreffende Lizenz Ihnen das Recht auf den Quellcode dieser Software und/oder andere zusätzliche Daten einräumt, können Sie diesen während eines Zeitraums von drei Jahren nach unserer letzten Auslieferung des Produkts und, falls die Lizenzbedingungen dies erfordern, so lange wie wir Kundensupport für das Produkt anbieten, von uns erhalten. Um den vollständigen korrespondierenden Quellcode von uns zu erhalten, können Sie Ihre Anfrage unter Angabe des Produktnamens, Seriennummer sowie Version der entsprechenden Software an folgende Adresse senden: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/ Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Wir behalten uns vor, Ihnen die Kosten des Datenträgers sowie die Versandkosten in Rechnung zu stellen. Weitere Informationen finden Sie auf der folgenden Webseite: opensource.stihl.com

Translation of Original Instruction Manual
0000011041_006_GB

Printed on chlorine-free paper
Paper is recyclable.

Contents

1 Introduction..... 63
2 Guide to Using this Manual..... 64
3 Overview..... 64
4 Safety Precautions..... 67
5 Using the robotic mower in a team..... 75
6 Using the robotic mower as a stand-alone device..... 88
7 Closing Bluetooth® Radio Interface..... 110
8 Light patterns on the robot mower and charging station..... 111
9 Operating and Adjusting the Robot Mower 112
10 Stopping the robot mower and activating the device lock..... 113
11 Transporting..... 114
12 Storing..... 114
13 Cleaning..... 115
14 Maintenance and replacement of blades 116
15 Repairing..... 118
16 Troubleshooting..... 118
17 Specifications..... 120
18 Spare Parts and Accessories..... 122
19 Decommissioning and disposal..... 122
20 EC Declaration of Conformity..... 122
21 UKCA Declaration of Conformity..... 123
22 Addresses..... 123
23 Open Source Software..... 123

1 Introduction

Dear Customer,

Thank you for choosing STIHL. We develop and manufacture our quality products to meet our customers’ requirements. The products are designed for reliability even under extreme conditions.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

STIHL also stands for premium service quality. Our dealers guarantee competent advice and instruction as well as comprehensive service support.

STIHL expressly commit themselves to a sustainable and responsible handling of natural resources. This user manual is intended to help you use your STIHL product safely and in an environmentally friendly manner over a long service life.

We thank you for your confidence in us and hope you will enjoy working with your STIHL product.

Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANT! READ BEFORE USING AND KEEP IN A SAFE PLACE FOR REFERENCE.

2 Guide to Using this Manual

2.1 Applicable documents

The local safety regulations apply.

- In addition to this User Manual, you should also read, understand and retain the following documents:
  - Safety information for STIHL batteries and products with built-in battery: www.stihl.com/safety-data-sheets

Additional information on STIHL robotic mowers, compatible accessories and FAQs can be found at support.stihl.com, info.myimow.stihl.com or is available at a STIHL authorized dealer.

The Bluetooth® mark designation and Bluetooth® logos are registered trademarks owned by Bluetooth SIG, Inc. These word marks and logos are used by STIHL under license.

The robotic mower is equipped with a Bluetooth® radio interface, a radio network interface and a cellular interface. Local operating restrictions (in aircraft or hospitals, for example) must be observed.

2.2 Warning Notices in Text

DANGER

- This notice refers to risks which result in serious or fatal injury.
  - Serious or fatal injuries can be avoided by taking the precautions mentioned.

WARNING

- This notice refers to risks which **can** result in serious or fatal injury.
  - Serious or fatal injuries can be avoided by taking the precautions mentioned.

NOTICE

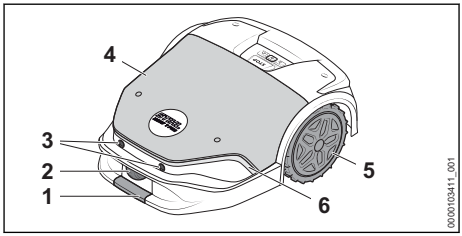
- This notice refers to risks which can result in damage to property.
  - Damage to property can be avoided by taking the precautions mentioned.

2.3 Symbols in Text

This symbol refers to a chapter in this instruction manual.

3 Overview

3.1 Robotic Mower



1 Front grip surface
Lift and transport the robot mower by simultaneously gripping it at the front and rear grip surface.

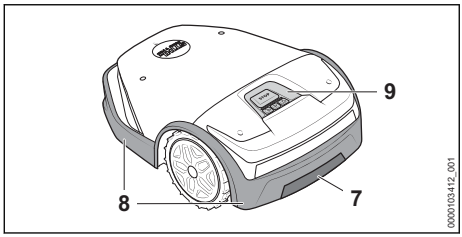
2 Charging contacts
The charging contacts connect the robot mower with the docking station.

3 Ultrasound sensors
The ultrasound sensors detect obstacles.

4 Hood
The hood is spring-mounted and features a bump sensor to detect obstacles on the mowing area.

5 Drive wheels
The drive wheels drive the robot mower.

6 Light strip
The light strip shows the robot mower's status.

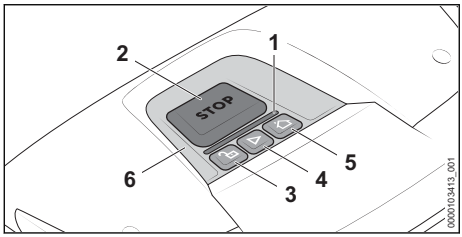


7 Rear grip surface
Lift and transport the robot mower by simultaneously gripping it at the front and rear grip surface.

8 Protective strip
The protective strip protects the user against ejected objects and contact with the blades.

9 Control panel
The control panel features pushbuttons and a rain sensor.

3.2 Control Panel



1 Light strip
The light strip shows the robot mower's status and signals which key combination to press for a certain action.

2 STOP pushbutton
The pushbutton stops the robot mower and mowing unit. The pushbutton also activates the device lock.

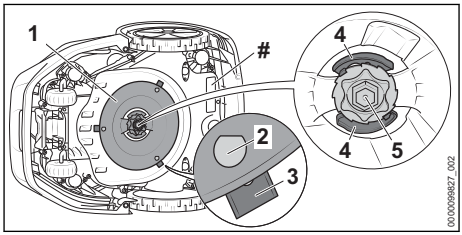
3 LOCK pushbutton
This pushbutton unlocks the robot mower in conjunction with a displayed key combination.

4 START pushbutton
This pushbutton starts mowing operations.

5 HOME pushbutton
This pushbutton makes the robotic mower return to the docking station or cancels the current mowing job if the robotic mower is in the docking station.

6 Rain sensor
The rain sensor reacts to moisture. Depending on the setting, the robotic mower can take weather conditions into account for the mowing plan.

3.3 Mowing unit



1 Blade disk
The blade disk serves to attach the blades.

2 L-pins
The L-pins are for mounting the blades.

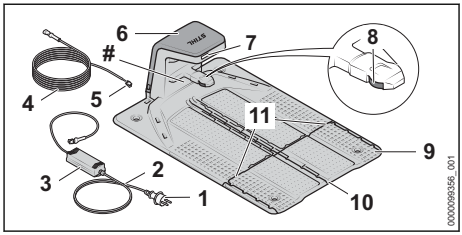
3 Blades
The blades mow the lawn.

4 Levers
The levers secure the nut.

5 Nut
The nut secures the blade disk.

 # Rating plate with machine number

3.4 Docking station and power supply



1 Mains plug
The mains plug connects the connecting cable to a socket.

2 Connecting cable
The connecting cable connects the power supply to the mains plug.

3 Power supply
The power supply supplies the docking station with energy.

4 Charging cable
The charging cable connects the power supply to the docking station.

5 Plug
The plug connects the charging cable to the docking station.

6 Hood
The hood covers the docking station and protects the internal electronics.

7 LED
The LED indicates the status of the docking station.

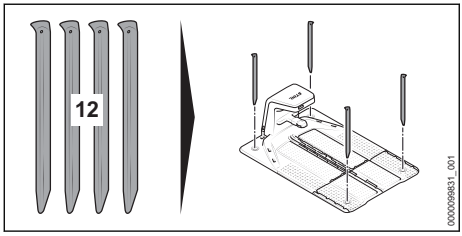
8 Charging contacts
The charging contacts connect the docking station with the robot mower.

9 Base plate
The base plate is the base for the docking station.

10 Cable duct
The guide wire is routed in the middle cable duct.

11 Cable duct
The perimeter wire is routed in the outer cable ducts.

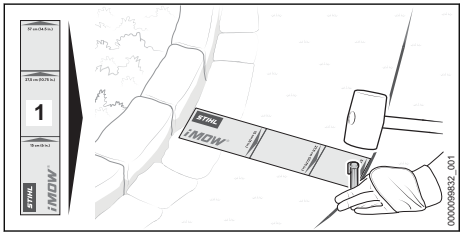
 # Rating plate with the machine number



12 Ground peg
The four ground pegs secure the docking station to the ground.

3.5 iMOW® Ruler and Installation Kit

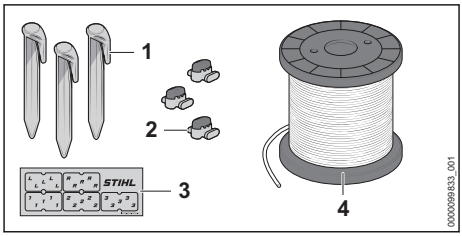
iMOW® Ruler



1 iMOW® Ruler
The ruler makes it easier to install wires and serves to maintain the correct distance.

Installation Kit

An installation kit is required to commission the robot mower; it is not included in the scope of delivery of the robot mower. Appropriate installation kits are available as accessories for different garden sizes.



1 Fixing pin
The fixing pin secures the perimeter wire and guide wire to the ground.

2 Wire connector
The wire connector connects wire ends to each other.

3 Cable markers
The cable markers serve to mark wire ends on the inside of the docking station. They facilitate the assignment of the wire ends when connecting to the correct terminal.

4 Wire coil
The wire coil is required to install the perimeter wire and guide wire.

3.6 Symbols

Meanings of symbols on the robot mower, docking station, power supply or installed battery:

This symbol shows the diameter of the blade disk.

This symbol indicates the direction for unlocking the blade carrier when changing blades.

This symbol indicates the direction for locking the blade carrier when changing blades.

Protection class 2, double insulated.

Do not dispose of the product with domestic waste.

The information next to this symbol indicates the energy content of the battery according to the cell manufacturer's specification. The energy content available during use is lower.

1 LED lights up red. The battery is too warm or too cold.

4 LEDs flash red. There is a fault in the battery.

4 Safety Precautions

4.1 Warning symbols

Meanings of warning symbols on the robot mower, docking station, power supply or installed battery:

Observe safety instructions and take the necessary precautions.

Read and understand the User Manual and keep it in a safe place.

Comply with the safety instructions concerning ejected objects and take the necessary precautions.

Maintain a safe distance.

Do not touch rotating blade disk with blades.

Do not climb or sit on the robot mower.

Stop the robot mower and activate the device lock during transport, storage, cleaning, servicing, repair or when there is changed or unusual behavior.

Keep children away from the robot mower and mowing area.

Keep animals away from the robot mower and mowing area.

Do not immerse the battery in liquids.

Protect battery against heat and fire.

4.2 Intended Use

The STIHL iMOW® 7.0 PRO robotic mower is designed for mowing and mulching grass.

The STIHL docking station and supplied power supply DM210X-420X charge the STIHL iMOW® 7.0 PRO robotic mower.

The robotic mower, docking station and power supply can be used in the rain.

A STIHL AAI battery supplies the robotic mower with power. The battery has been installed in the robotic mower and may only be removed by a STIHL authorized dealer.

The robotic mower can be configured and operated via the MY iMOW® app or the STIHL connected Portal. The range of functions in the STIHL connected Portal is partially restricted compared to the MY iMOW® app.

⚠ WARNING

- Docking stations, power supply units and batteries not explicitly approved for the STIHL robotic mower may cause a fire or explosion. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
  - ► Use the robotic mower with the installed STIHL AAI battery.
  - ► Use the STIHL docking station and STIHL power supply DM210X-420X to charge the STIHL iMOW® 7.0 PRO robotic mower.
- Using the robotic mower, battery, docking station or power supply other than for its intended use can result in serious injuries or death and damage to property.
  - ► Use the robotic mower, docking station and power supply as described in this User Manual.

4.3 Requirements for the user

⚠ WARNING

- Users without adequate training or instruction cannot recognize or assess the risks involved in using the robot mower, docking station and power supply. The user or other persons may sustain serious or fatal injuries.

  - ► Read and understand the User Manual and keep it in a safe place for reference.
  - ► If you pass the robot mower, docking station or power supply on to another person: Always give them the User Manual.

- ► Make sure that the user meets the following conditions:
  - – The user is rested.
  - – The user is physically, sensorially and mentally able to use and operate the robot mower, docking station and power supply. If the user is able to operate the equipment but is physically, hearing, visually or mentally impaired, the user may only use the robot mower under the supervision of or after receiving instruction from a responsible person. This includes all work with and on the robot mower, docking station, power supply, charging cable, guide wire and perimeter wire.
  - – The user can recognize and assess the risks involved in using the robot mower, docking station and power supply.
  - – The user is an adult or is being trained in an occupation under supervision according to national regulations.
  - – The user has received instruction from a STIHL authorized dealer or other experienced user before using the robot mower, docking station and power supply for the first time.
  - – The user is not under the influence of alcohol, medication or drugs.
  - – During installation, operation, cleaning, maintenance and transportation of the robot mower, keep your balance, provide secure footing and do not run.
  - – The terms "operation", "use" and "usage" include all work on the robot mower, docking station, power supply, charging cable, guide wire and perimeter wire as well as all iMow® accessories.
- ► If you are unsure: Consult a STIHL authorized dealer.

4.4 Clothing and Equipment

⚠ WARNING

- ■ During the routing of the perimeter wire or guide wire and attaching the docking station, objects may be thrown at high speed by driving a fixing pin or earth staple into the ground. This may result in injury to the user.
  - ► Wear close-fitting safety glasses. Suitable safety glasses are tested in accordance with EN 166 or national regulations and available commercially with the corresponding marking.
  - ► Wear work gloves made of robust material.
- ■ Objects can be ejected at high speed during the mowing operation. This may result in injury to the user.
  - ► If the mowing area is entered during the mowing operation:
    - – Wear long pants made of robust material.
    - – Wear sturdy, closed-toed footwear with high-grip soles.
- ■ Unsuitable clothing may get caught in wood, undergrowth and in the robot mower. Users not wearing suitable clothing may be seriously injured.
  - ► Wear close-fitting clothing.
  - ► Remove scarves and jewelry.
- ■ The user may come into contact with the blades during cleaning, maintenance or transport. This may result in injury to the user.
  - ► Wear work gloves made of robust material.
- ■ Wearing unsuitable footwear may cause the user to slip. This may result in injury to the user.
  - ► If the mowing area is entered during the mowing operation: Wear sturdy, closed-toed footwear with high-grip soles.

4.5 Work Area and Surroundings

4.5.1 Robot mower and mowing area

⚠ WARNING

- ■ Bystanders, children and animals cannot be aware of nor assess the dangers of the robot mower and objects being thrown into the air. This may result in serious injury to bystanders, children and animals and damage to property.

  - ► Keep bystanders, children and animals away from the mowing area during the mowing operation.
  - ► If the robot mower is used in publicly accessible areas: Close off mowing area and set up signs with warning text "Warning! Automatic lawn mower! Keep children and animals away and supervise them!" Comply with local regulations.
  - ► Make sure that children cannot play with the robot mower.
  - ► With the help of the perimeter wire, define the mowing area as described in this User Manual. Using the perimeter wire, mark off designated areas that the robot mower must not mow or navigate from the mowing area.
  - ► Do not operate the robot mower on gravel or crushed stone.

- People can trip over the perimeter wire, guide wire or the fixing pins. People may be injured or property may be damaged.
  - ► Install the perimeter wire and guide wire flat on the ground or use a wire installation machine to install them in the ground.
  - ► Drive the fixing pins completely into the ground.
- If a gardening tool is used in the mowing area, the tool can strike and damage the perimeter wire, guide wire or fixing pins. Objects can be ejected at high speed. People may be injured or property may be damaged.
  - ► Do not use a gardening tool around the perimeter wire or guide wire.
- The robot mower's electrical components can produce sparks. Sparks may cause fires and explosions in highly flammable or explosive environments. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
  - ► Do not operate the robot mower in highly flammable or explosive environments.
- As a result of a storm, the robot mower can be damaged, or foreign objects may be on the mowing area. The robot mower may be in an unsafe condition, and objects may be ejected at high speed during the mowing. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
  - ► After a storm, check that the robot mower is in a safe condition.
  - ► Check the condition of the mowing area and remove any objects from it.

4.5.2 Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

⚠ WARNING

- Bystanders, children and animals cannot recognize or assess the dangers of the battery. Bystanders, children and animals may be seriously injured.
  - ► Keep bystanders, children and animals away from the work area.
  - ► Do not leave the battery unattended.
  - ► Make sure that children cannot play with the battery.
- The battery is not protected against all ambient conditions. If the battery is exposed to certain ambient conditions, the battery may catch fire, explode or be irreparably damaged. This may result in serious injury to people and damage to property.

- ► Protect battery from heat and fire.
- ► Do not throw the battery into a fire.
- ► Do not charge, use and store the battery outside of the specified temperature limits, 🕮 17.6.

- ► Do not immerse the battery in liquids.
- ► Keep battery away from small metal parts.
- ► Do not expose the battery to high pressure.
- ► Do not expose the battery to microwaves.
- ► Protect the battery against chemicals and salts.

4.5.3 Docking station and power supply

⚠ WARNING

- Bystanders, children and animals are not aware of and cannot assess the dangers of the docking station or power supply. Bystanders, children and animals may be seriously or fatally injured.
  - ► Keep bystanders, children and animals away from the work area.
  - ► Make sure that children cannot play with the docking station or power supply.
- The docking station and the power supply are not protected against all environmental conditions. If the docking station and power supply are exposed to certain environmental conditions, they may catch fire or explode. This may result in serious injury to people and damage to property.
  - ► Do not operate the docking station and power supply in a flammable environment or explosive environment.
  - ► Do not use or store the docking station and power supply outside of their specified temperature limits, 🕮 17.6.
  - ► Disconnect the power supply before a thunderstorm or when there is a risk of a lightning strike.
  - ► After a thunderstorm, check that the docking station and power supply are in a safe condition.
- People can trip over the docking station, charging cable, power supply or connecting cable. People can be injured, and the docking station, charging cable, power supply or connecting cable can be damaged.
  - ► Set up the docking station and power supply in a clearly visible area.

- ► Route the connecting cable and charging cable flat on the ground.

■ The housing of the power supply can get very hot in direct sunlight. There is a risk of burn injuries.

► Do not touch a hot power supply.

4.6 Safe Condition

4.6.1 Robot mower

The robot mower is in a safe condition if the following conditions are met:
– The robot mower is undamaged.
– The controls function properly and have not been modified.
– The blades are properly installed and are undamaged.
– Original STIHL accessories designed for this robot mower are installed.
– The accessories are correctly installed.

⚠ WARNING

■ If not in safe condition, components may no longer operate correctly and safety devices may be rendered ineffective. There is a risk of serious or fatal injury.
- ► Operate an undamaged and functioning robot mower.
- ► Do not modify the robot mower.
- ► If the control panel is not functioning: Do not operate the robot mower.
- ► Install original STIHL accessories designed for this robot mower.
- ► Install the blades as described in this User Manual.
- ► Install accessories as described in this User Manual or in the User Manual for the accessories.
- ► Do not insert objects in the robot mower's openings.
- ► Do not bridge charging contacts with metallic objects (short circuit).
- ► Replace worn or damaged labels.
- ► If you are unsure: Consult a STIHL authorized dealer.

4.6.2 Mowing unit

The mowing unit is in safe condition when the following conditions are met:
– The blades, blade disk, blade carrier, lever and nut are undamaged.
– The wear marks on the blade disk are not worn through.
– The L-pins on the blade disk are not more than half-worn.
– The blades are not deformed.
– The blades are properly installed.

⚠ WARNING

■ If they are in an unsafe condition, parts of the blades may come off and be ejected. People may suffer serious injuries as a result.
- ► Work with undamaged blades, blade disk, blade carrier, lever and nut.
- ► If the wear marks are worn through and holes are formed: Replace the mowing unit.
- ► If the L-pins are more than half-worn: Replace the mowing unit.
- ► Install blades correctly.
- ► If you are unsure: Consult a STIHL authorized dealer.

4.6.3 Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.
The battery is in a safe condition if the following points are observed:
– Battery is undamaged.
– The battery is clean and dry.
– Battery functions properly and has not been modified.

⚠ WARNING

■ A battery that is not in a safe condition cannot operate safely. Persons may be seriously injured.
- ► Never work with a damaged battery.
- ► Never attempt to charge a damaged or defective battery.
- ► If the battery is dirty: Clean the battery.
- ► If the battery is moist or wet: Allow the battery to dry.
- ► Never attempt to modify the battery.
- ► Never insert objects in the battery’s openings.
- ► Never bridge the battery's contacts with metallic objects (short circuit).
- ► Do not open the battery.
- ► Replace worn or damaged labels.

■ Fluid may leak from a damaged battery. If that liquid comes into contact with the skin or eyes, the skin or eyes may be irritated.
- ► Avoid contact with the liquid.
- ► If skin contact occurs: Wash affected areas of skin with plenty of water and soap.

- ► In the event of contact with eyes: Rinse eyes with plenty of water for at least 15 minutes and consult a doctor.

- A damaged or defective battery may smell unusual, emit smoke or burn. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
  - ► If the battery smells unusual or emits smoke: do not use the battery and keep it away from combustible substances.
  - ► If the battery catches fire: Attempt to extinguish the battery with a fire extinguisher or water.

4.6.4 Docking station, charging cable, power supply and connecting cable

The docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections are in a safe condition if the following conditions are met:

– The docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections are undamaged.
– The docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections are clean.
– Original STIHL accessories designed for this docking station are installed.
– The accessories are correctly installed.
– Docking station and power supply are not covered during operation.

⚠ WARNING

- If not in a safe condition, components may no longer operate safely and safety devices may be rendered ineffective. There is a risk of serious or fatal injury.
  - ► Use an undamaged docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections.
  - ► If the docking station, power supply or plug connections are dirty: Clean them.
  - ► Do not modify the docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections.
  - ► Do not insert objects into the openings of the docking station and power supply.
  - ► Do not bridge the electrical contacts of the docking station, power supply and plug connections with metallic objects (short circuit).
  - ► Do not open the docking station and power supply.
  - ► Do not cover the docking station and power supply.
  - ► Do not bury the power supply in the ground.
  - ► Do not sit on the docking station.
  - ► Do not stand on the base plate of the docking station.

4.7 Mowing operation

⚠ WARNING

- The blades on the rotating blade disk can cut the user. This may result in serious injury to the user.

  - ► Do not touch rotating blade disk and blades.
  - ► If the user approaches the robot mower during the mowing operation or before they want to make adjustments on the device: Press the STOP pushbutton.
  - ► Do not tilt or lift the robot mower during the mowing operation.
  - ► If the blade disk or blades are blocked by an object: Stop the robot mower and activate the device lock. Only then remove the object.

  - ► Keep children away from the robot mower and mowing area.

  - ► Keep animals away from the robot mower and mowing area.

  - ► Do not climb or sit on the robot mower. Do not transport children, animals or objects on the robot mower.

- If the behavior of the robot mower changes during operation or feels unusual, it may no longer be in a safe condition. This may result in serious injury to people and damage to property.
  - ► Press the STOP pushbutton and activate the device lock. Contact a STIHL authorized dealer.
- If the blades hit a foreign object during the mowing operation, the blades or parts of them can be damaged or ejected at high speed. This may result in injury to people and damage to property.
  - ► Remove foreign objects from the mowing area.
  - ► Remove broken off blades or parts of blades from the mowing area.
- When the STOP pushbutton is pressed, the blade disk with the blades will continue to rotate for a short time. People may be seriously injured.
  - ► Wait until the blade disk is no longer rotating.
- If the blades hit a hard object during the mowing operation, sparks can be produced and the

blades can be damaged. Sparks can cause fires in a flammable environment. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
- ► Do not use in a flammable environment.
- ► Make sure that the blades are in a safe condition.

⚠ DANGER

- If the robot mower is operating near live electric cables, the blades can come in contact with the cables and damage them. There is a risk of serious or fatal injury.
  - ► Do not operate the robot mower in the vicinity of live cables.

4.8 Charging

⚠ WARNING

- A damaged or defective power supply may produce an unusual smell or emit smoke during the charging process. This may result in injury to people and damage to property.
  - ► Disconnect the mains plug from the wall socket.
- The power supply can overheat and cause a fire if heat dissipation is inadequate. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
  - ► Do not cover the power supply.

4.9 Connecting to the power supply

Contact with live components may occur for the following reasons:
– The connecting cable or the extension cord is damaged.
– The mains plug of the connecting cable or extension cord is damaged.
– The socket is not properly installed.

⚠ DANGER

- Contact with live parts may result in electric shock. This may result in serious or fatal injury to the user.
  - ► Check that the wires and their mains plugs are undamaged.

If the connecting cable or the extension cord is damaged:
- ► Do not touch the damaged area.
- ► Disconnect the mains plug from the wall socket.

  - ► Be sure your hands are dry before touching the wires and their mains plugs.
  - ► Insert mains plugs only in a properly installed and fused wall socket.
  - ► If the wall socket is outside of a building: Make sure that the socket is approved for outdoor use.
  - ► Install the power supply with a fault current circuit breaker (30 mA, 30 ms).
  - ► If the connecting cable or extension cable is connected or disconnected, always grip the plug and do not pull on the cable.
- A damaged or unsuitable extension cable can result in electric shock. There is a risk of serious or fatal injury.
  - ► Use an extension cable with the correct cable cross-section, 🕮 17.5.
  - ► Use a splash water protected extension cable approved for outdoor use.
  - ► Protect plug connection between the power supply and extension cable against water.
  - ► Use an extension cable with the same specifications as the power supply's connecting cable.

⚠ WARNING

- An incorrect line voltage or mains frequency can result in an overvoltage in the power supply. The power supply may be damaged.
  - ► Make sure the line voltage and mains frequency match the data on the power supply's rating label.
- If the power supply is connected to a power strip, electrical components may be overloaded during the charging process. The electrical components may overheat and cause a fire. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
  - ► Ensure that the technical specifications for the power strip are not exceeded by the information on the rating plate of the power supply and of all electrical devices connected to the power strip.
- An improperly routed connecting cable, extension cable or charging cable can be damaged and cause people to trip over them. This may result in serious injury to people and damage to property.
  - ► Route the wires and charging cable so that they are outside of the mowing area.
  - ► Route and mark the wires and charging cable so that they will not be damaged by work with a gardening device or tool.
  - ► Route and mark the wires and charging cable in such a way that people cannot trip over them.
  - ► Route the wires and charging cable in such a way that they are not under tension or tangled.

- ► Route the wires and charging cable in such a way that they will not be damaged, bent, crushed or will not chafe.
- ► Protect the wires and charging cable from heat, oil and chemicals.
- ► Route the wires and charging cable so that they are not on a permanently wet surface.

- If electrical wiring and conduits are routed in the wall, they may be damaged if the power supply is mounted on the wall. Contact with wiring can result in electric shock. This may result in serious injury to people and damage to property.
  - ► Make sure there is no electrical wiring or conduits in the wall at the proposed mounting site.
  - ► Mount the power supply on a wall as described in this User Manual.
- If the power supply is connected to a generator, the electricity supply cannot be permanently ensured and the robot mower may not function properly. The power supply may be damaged by fluctuations in the electricity supply.
  - ► Only connect the power supply to a properly installed socket.

4.10 Transporting

4.10.1 Robot mower

⚠ WARNING

- The robot mower may tip over or move during transport. This may result in injury to people and damage to property.
  -
  - ► Stop the robot mower and activate the device lock.
  - ► Secure the robot mower with lashing straps, belts or a net so that it cannot tip over or move.

4.10.2 Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

⚠ WARNING

- The battery is not protected against all environmental conditions. The battery may be damaged if it is exposed to certain ambient conditions, and damage to property may occur.
  - ► Never transport a damaged battery.
- The battery may turn over or shift during transport. Persons may be injured, or property may be damaged.
  - ► Pack the battery in packaging in such a way that it cannot move.
  - ► Secure the packaging so that it cannot move.

4.10.3 Docking station and power supply

⚠ WARNING

- The docking station or power supply may tip over or move during transport. This may result in injury to people and damage to property.
  - ► Disconnect the mains plug from the wall socket.
  - ► Remove the robot mower from the docking station.
  - ► Secure the docking station and power supply with lashing straps, belts or a net to ensure that they cannot tip over or move.
- The connecting cable and charging cable are not intended to carry the weight of the power supply or docking station. The connecting cable, power supply, charging cable or docking station may be damaged.
  - ► Disconnect the charging cable from the power supply and docking station and coil it.
  - ► Grip the docking station by the base plate and hold it firmly.
  - ► Wind up the connecting cable and attach it to the power supply.
  - ► Grip the power supply by the housing and hold it firmly.

4.11 Storing

4.11.1 Robotic Mower

⚠ WARNING

- Children are not aware of and cannot assess the dangers of the robot mower. Children may be seriously injured.
  -
  - ► Stop the robot mower and activate the device lock.
  - ► Store the robot mower out of the reach of children.
- Moisture may cause the electrical contacts on the robot mower and metal components to corrode. The robot mower may be damaged.
  - ► Store the robot mower in a clean and dry condition.

- The robot mower may start unintentionally and begin to move if its device lock is not activated before storage. This may result in serious injury to people and damage to property.

  - ► Stop the robotic mower and activate the device lock.
- The hood and handles are not intended to be used to hang up the robotic mower. Safety devices may be rendered inoperative, and the robot mower may be damaged.
  - ► Store the robotic mower as described in this User Manual.

4.11.2 Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

⚠ WARNING

- Children are not aware of and cannot assess the dangers of the battery. Children may be seriously injured.
  - ► Store the battery out of the reach of children.
- The battery is not protected against all ambient conditions. If the battery is exposed to certain ambient conditions, the battery may be irreparably damaged.
  - ► Store the battery in a clean and dry condition.
  - ► Store the battery in an enclosed space.
  - ► Do not store the battery outside of the specified temperature limits, 🕮 17.6.

4.11.3 Docking station and power supply

⚠ WARNING

- Children are not aware of and cannot assess the dangers of a docking station or power supply. Children can be seriously injured or killed.
  - ► Remove the robot mower from the docking station.
  - ► Store the docking station and power supply out of the reach of children.
- The docking station and the power supply are not protected against all environmental conditions. If the docking station and power supply are exposed to certain environmental conditions, they may be damaged.
  - ► Remove the robot mower from the docking station.
  - ► If the power supply is hot: Allow the power supply to cool down.
  - ► Store the docking station and power supply in a clean and dry condition.
  - ► Store the docking station and power supply in an enclosed space.
  - ► Do not store the power supply outside of the specified temperature limits, 🕮 17.6.
- The connecting cable and charging cable are not intended to carry the weight of the power supply or docking station. The connecting cable, power supply, charging cable or docking station may be damaged.
  - ► Disconnect the charging cable from the power supply and docking station and coil it.
  - ► Grip the docking station by the base plate and hold it firmly.
  - ► Wind up the connecting cable and attach it to the power supply.
  - ► Grip the power supply by the housing and hold it firmly.

4.12 Cleaning, maintenance and repair

⚠ WARNING

- The robot mower may start unintentionally if the device lock is not activated during cleaning, maintenance or repair operations. This may result in serious injury to people and damage to property.

  - ► Stop the robot mower and activate the device lock.
- Harsh detergents or cleaning with a high pressure washer or sharp metallic objects can damage the robot mower. If the robot mower is not cleaned correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. People may be seriously injured.
  - ► Clean the robot mower as described in this User Manual.
- Harsh detergents or cleaning with a high pressure washer or sharp metallic objects can damage the docking station, power supply, connecting cable, charging cable and plug connections. If the docking station, power supply, connecting cable, charging cable or their plug connections are not cleaned correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. People may be seriously injured.
  - ► Disconnect the power supply's mains plug from the wall socket.

- ► Clean the docking station, power supply, connecting cable, charging cable and their plug connections as described in this User Manual.

- If the robot mower, docking station or power supply are not serviced or repaired correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. There is a risk of serious or fatal injury.
  - ► Do not service or repair the robot mower, docking station and power supply yourself.
  - ► If the robot mower, docking station or power supply require servicing or repairs: Contact a STIHL authorized dealer.
  - ► Maintain the blades as described in this User Manual.
- The user can be cut by the sharp cutting edges of the blades while cleaning or servicing the mowing unit. This may result in injury to the user.
  - ► Wear work gloves made of robust material.
- If the power supply's connecting cable is faulty or damaged:
  - ► Replace power supply.
- If the plug of the diagnostic socket on the bottom of the robot mower does not fit correctly, moisture and dirt can penetrate the robot mower. The robot mower may be damaged.
  - ► Check the fit of the plug during each cleaning and blade change.
  - ► Do not operate the robot mower with a missing or damaged plug.

5 Using the robotic mower in a team

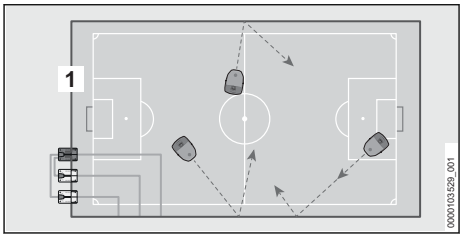
5.1 Description of Operation

5.1.1 Functional description

The team function is suitable for simply structured mowing areas. A playing field will be used as an example in the following sections.

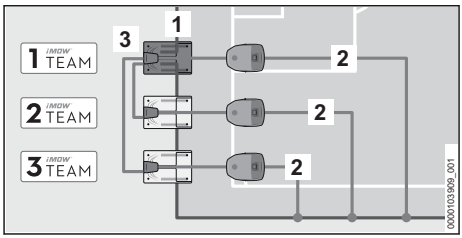
Up to three robotic mowers can work together as a team to mow large surfaces such as playing fields efficiently.

For a robust and reliable operation, STIHL recommends having the team function installed by a dealer.



The robotic mowers mow the grass in randomly selected paths.

It is necessary to install a perimeter wire (1) so that the robotic mowers can identify the boundaries of the mowing area.

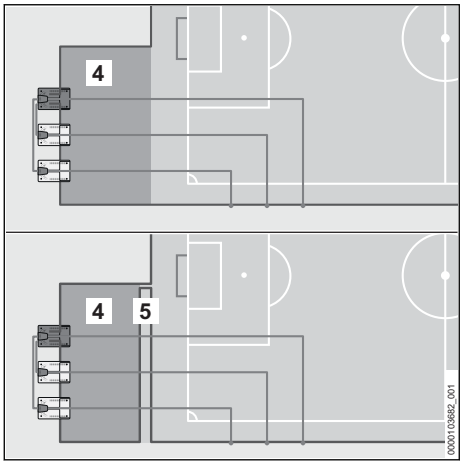


With the team function, each robotic mower is assigned its own docking station (team 1, team 2, team 3) with guide wire (2).

The perimeter wire (1) and all guide wires (2) are connected to the master docking station (3). The wires transmit the signals of the master docking station to the robotic mowers. The robotic mowers are guided along the guide wires (2) onto the mowing areas and back to the docking station.

Positioning docking stations

Depending on the requirements, the docking stations can be positioned on or outside of the mowing areas.



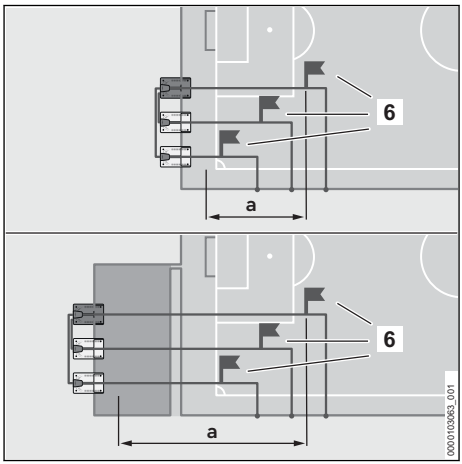
If the docking stations are positioned outside the mowing area, the section (4) can be included in the area to be mowed or separated from it.

In order to separate the section (4), a wire loop (5) must installed with the perimeter wire. The section (4) in front of the docking station is not mowed. Zones cannot be defined in the team function.

Operation

The robotic mowers are operated by the MY iMOW® app, the STIHL connected Portal and the buttons in the control panels on the robotic mowers. Light strips on the robotic mowers as well as an artificially generated voice output provide information about the current status of the robotic mowers.
The most important settings for the team function are:
– Establishing the same cutting height for all robotic mowers
– Creating a mowing plan and establishing a time zone
– Setting the rain sensor
– Defining the starting distance

Starting distance



The robotic mowers start the mowing job from a certain point (6). The starting distance (a) must be defined for each robotic mower on the corresponding guide wire.

If the docking stations are defined outside of the mowing area, the point (6) must be defined within the mowing area.

Range of the starting distance (a) from the docking station: 2 m to 80 m.

The starting distance is defined via the MY iMOW®.

5.2 Preparing the Mowing Area and Robot Mower for Operation

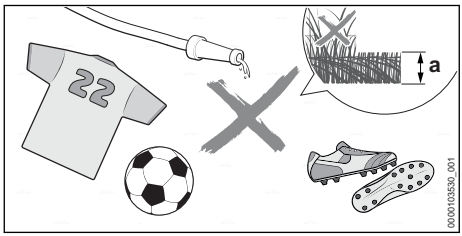
5.2.1 Planning and preparing mowing areas

The mowing area must be planned and prepared prior to commissioning the robotic mowers. This enables a robust installation and smooth operation and eliminates potential sources of interference.

Planning mowing surfaces

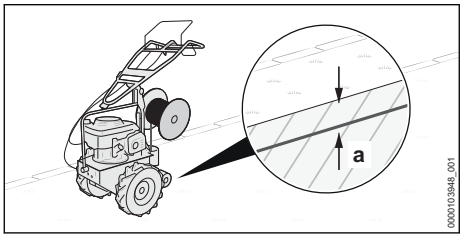
► Familiarize yourself with the descriptions about the docking stations and wire installation in the following sections.
► Transfer information to the mowing area:
– Outline of the mowing area
– Position of the docking stations
– Routing of the perimeter wire
– Routing of the guide wires

Preparing mowing areas



- Remove any objects lying around.
- Remove metals, magnetic materials and materials that conduct electricity as well as old perimeter wires.
- Mow lawns with a lawn mower to the cutting height that will later be set for the operation of the robot mower. The standard setting of the cutting height is a = 4 cm.
- Level out holes and rough, uneven surfaces.

Using a wire installation machine



NOTICE

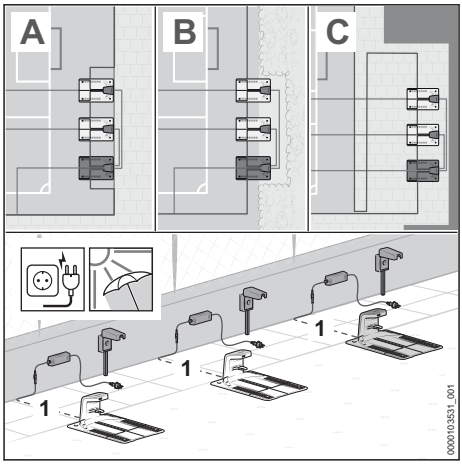
- It is recommended that the wires be installed with a wire installation machine so that the guide wires and perimeter wire are not damaged. This protects the wires during lawn care (e.g. aeration) and match operations.
  - Do not work with machines that penetrate the soil deeper than the guide wires and the perimeter wire that have been installed.
  - Maximum depth for installing the guide wires and perimeter wire: a = 10 cm.

5.2.2 Preparing the robotic mower for operation

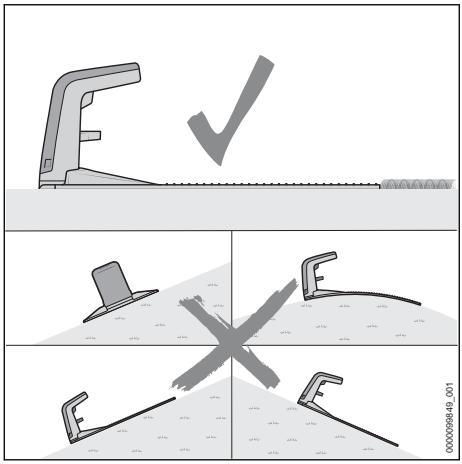
- Remove the packaging material and transport locks.
- Ensure that the following components are in a safe condition:
  - Robotic mower, 📖 4.6.1
  - Mowing unit, 📖 4.6.2
  - Battery, 📖 4.6.3
  - Docking station and power supply, 📖 4.6.4
- Positioning the docking station, 📖 5.3
- Installing the guide wire, 📖 5.4
- Installing the perimeter wire, 📖 5.5
- Electrically connecting the docking station, 📖 5.6
- Setting up the team, 📖 5.7
- Locking the Bluetooth® radio interface, 📖 7
- If you cannot carry out these steps: Do not use the robotic mower and contact a STIHL authorized dealer instead.

5.3 Positioning the docking station

5.3.1 General requirements

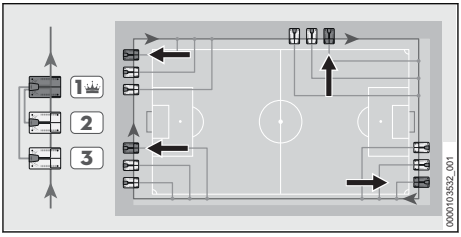


- Choose the location for the docking stations so that the following conditions are met:
  - The docking stations are on the mowing area (A), directly adjacent to the mowing area (B) or outside of the mowing area (C).
  - There are no obstacles along the routing of the guide wires.
  - The charging cables (1) can be installed outside of the mowing area to connect to a suitable wall socket.
  - The docking stations and power supplies are positioned in a clearly visible area.
  - If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.
  - If possible, the docking stations are within range of a wireless network (WLAN connection).



► Position the docking stations so that the following conditions are met:
– The docking stations are on a flat surface.
– The openings of the docking stations are facing forward toward the mowing area.
– The docking stations are positioned horizontally and are not tilted to the side, the front or the rear.
– The base plate does not sag but rather lies flat on the ground.

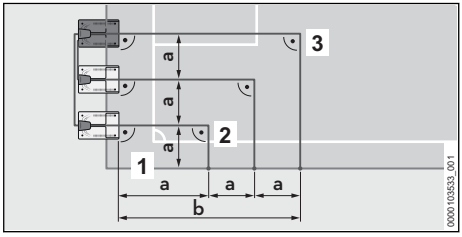
5.3.2 Positioning the docking stations



The docking station positioned on the far right as viewed from the playing field is defined as the master docking station (team 1). The perimeter wire and all guide wires are connected to the master docking station (team 1).
– Master docking station (team 1)
– Docking station (team 2)
– Docking station (team 3)

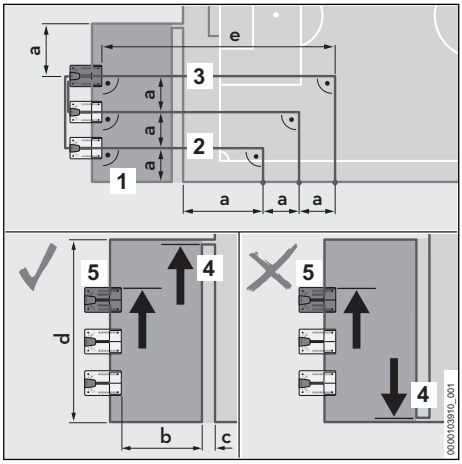
Use ground pegs to secure the docking stations only after completing the wire installation.

Docking stations within the mowing area



Position the docking station within the mowing area so that the following conditions are met:
– The distance between the perimeter wire (1) and the guide wire (2) is at least a = 2 m.
– The distance between the guide wires is at least a = 2 m.
– The maximum length of the longest guide wire (3) is b = 80 m.

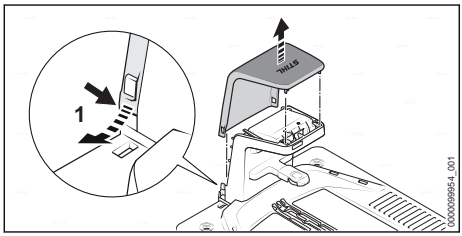
Docking stations outside of the mowing area



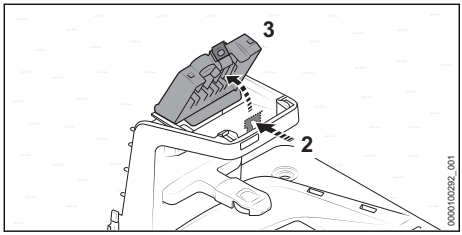
Position the docking station outside of the mowing area so the following conditions are met:
– The distance between the perimeter wire (1) and the guide wire (2) is at least a = 2 m.
– The distance between the guide wires is at least a = 2 m.
– The distance between the docking stations and the wire loop (4) is b = ≤ 35 m.
– The width of the wire loop (4) is c = 37 cm (1x iMOW® Ruler).
– The distance between the external perimeter wires of the separated area is d = ≤ 10 m.
– The maximum length of the longest guide wire (3) is e = 80 m.

– The wire loop (4) is positioned to the right of the master docking station (5).

5.3.3 Preparing the docking stations



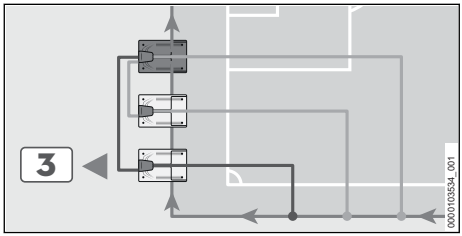
► Slightly bend the hood (1) toward the outside on both sides and remove it upward.



► Press the retaining latch (2) and open the cover (3).

5.4 Installing Guide Wire

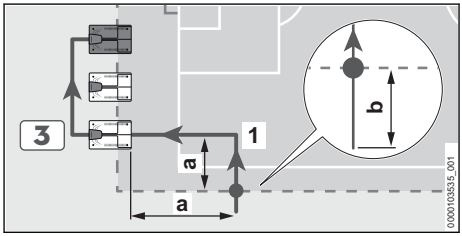
5.4.1 Installing the guide wires



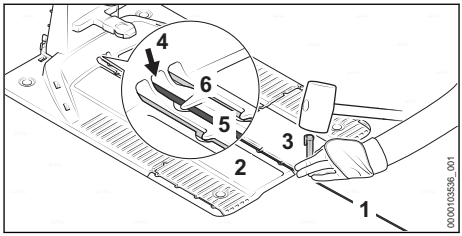
Always begin the installation of the guide wires at the docking station nearest to the corner of the mowing area. In this example, it is docking station (team 3).

Guide wires are always installed from the edge of the mowing area to the respective docking station.

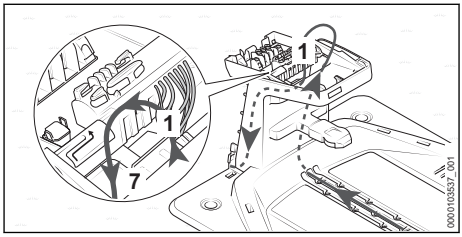
Installing the guide wire of docking station (team 3)



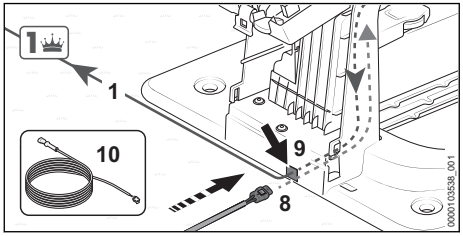
► Maintain a distance of at least a = 2 m to the edges of the mowing area.
► Leave a length of guide wire (1) of b = 1 m beyond the perimeter wire to be installed later at the edge of the mowing area.
► Route the guide wire (1) into the mowing area and then at a right angle to the docking station (team 3).



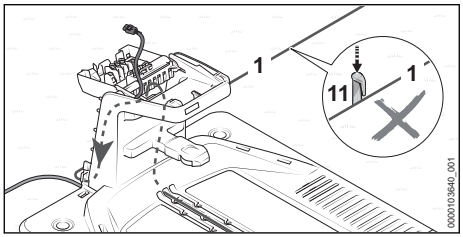
► Use a fixing pin (3) to attach the guide wire (1) directly to the base plate (2).
► Unwind enough wire from the coil of wire and cut the wire with a wire cutter.
The length of the wire must be sufficient to be able to guide the guide wire through the docking station (team 3) and behind the docking station to the master docking station (team 1) and connect it there.
► Insert the the guide wire (1) into the middle conduit (4) and feed the wire through.
Push the guide wire (1) upward inside the docking station (team 3).
► Install the guide wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct (5) and is secured by the hook (6).



- Insert the the guide wire (1) from above into the left opening (7) and feed the wire through. The guide wire (1) exits again at the rear from the opening for the charging cable.

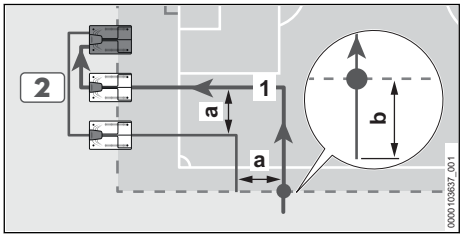


- Guide the guide wire (1) behind the docking station (team 3) to the master docking station (team 1).
- Insert the plug (8) into the opening (9) for the charging cable and feed the charging cable (10) through.
  Push the charging cable (10) upward inside the docking station.



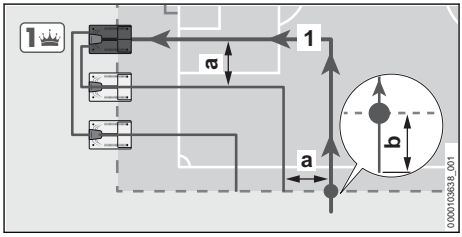
The guide wire (1) will be attached to the master docking station (team 1) with a fixing pin (11) at a later time.

Installing the guide wire of docking station (team 2)

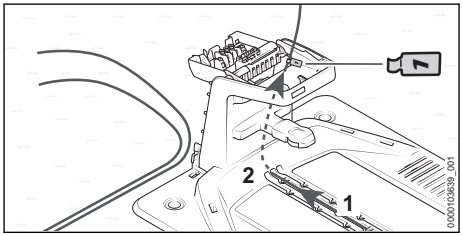


- Install the guide wire (1) for docking station (team 2) in the same way as for the guide wire for docking station (team 3). Maintain a minimum distance of a = 2 m to the already installed guide wire.
- Leave a length of guide wire (1) of b = 1 m beyond the perimeter wire to be installed later at the edge of the mowing area.

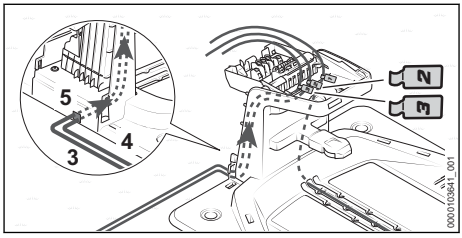
Installing the guide wire of the master docking station (team 1)



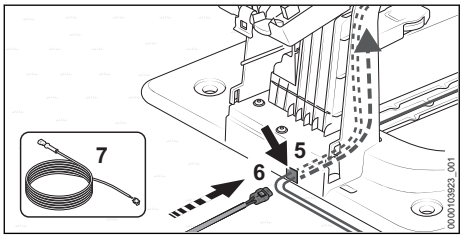
- Install a guide wire at a minimum distance of a = 2 m to the already installed guide wire to the master docking station (team 1).
- Leave a length of guide wire (1) of b = 1 m beyond the perimeter wire to be installed later at the edge of the mowing area.
- Use a fixing pin to attach the guide wire directly to the base plate.
- Unwind enough wire from the coil of wire and use a wire cutter to cut the wire.
  The length of the wire must be sufficient to be able to guide the guide wire through the docking station (team 1) and connect it.
- Install the guide wire in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook.



- Insert the the guide wire (1) into the middle conduit (2) and feed the wire through.
  Push the guide wire upward inside the master docking station (team 1).
- Using the appropriate cable marker, mark the guide wire near the housing.
  Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.



- Insert guide wires (3 and 4) of the docking stations (team 2 and team 3) into the charging cable opening (5) and feed through the guide wires.
  Push the guide wires upward inside the docking station.
- Using the appropriate cable markers, mark the guide wires near the housing.
  Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.



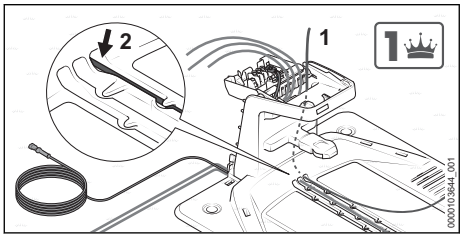
- Insert the plug (6) into the opening (5) and feed through the charging cable (7).
  Push the charging cable (7) upward inside the docking station.

5.5 Installing the Perimeter Wire

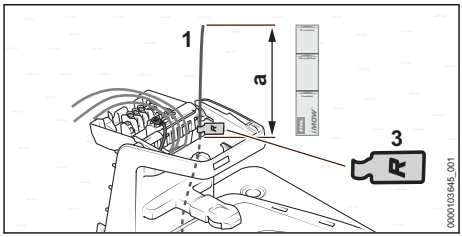
5.5.1 Installing the perimeter wire

Installing the perimeter wire to the guide wires

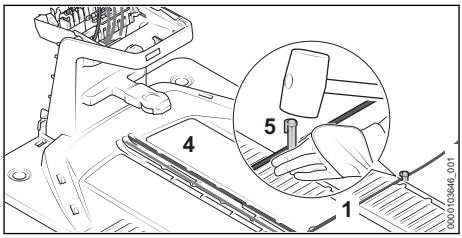
The master docking station (team 1) serves as the starting point for installing the perimeter wire. The perimeter wire is installed clockwise.



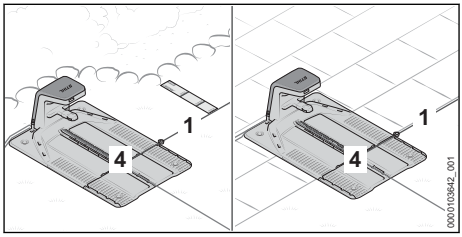
- Insert the beginning of the wire (1) into the right conduit (2) and feed it through.
  Push the perimeter wire (1) upward inside the master docking station (team 1).



- Feed the perimeter wire (1) through until it protrudes upward for a length of a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).
- Use a cable marker (3) to mark the beginning of the wire (1) near the housing.
  Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.



- Install the perimeter wire (1) in the base plate (4) so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook.
- Use a fixing pin (5) to attach the perimeter wire (1) directly to the base plate (4) of the master docking station.

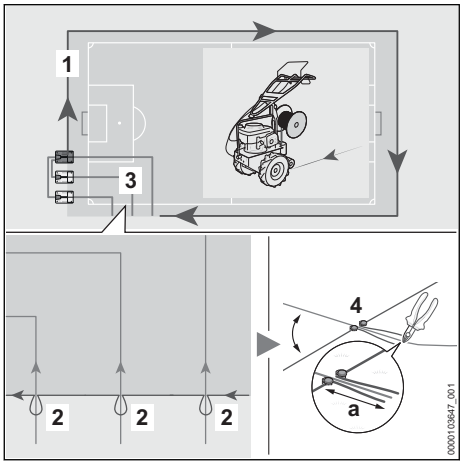


- Install the perimeter wire (1) so that the following conditions are met:
  – The perimeter wire (1) is fed from the base plate (4) to the side and installed along the navigable area with a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) from obstacles.
  – The perimeter wire away is fed from the base plate (4) to the side and installed along the navigable area.

Installing the connection point for the guide wires

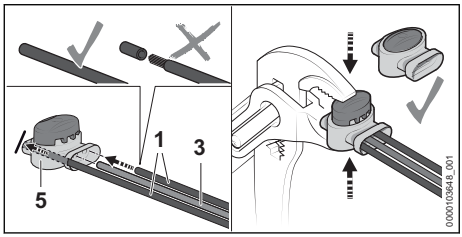
⚠ NOTICE

- Install the wires under the turf so that they are not damaged during lawn care or by match operations.

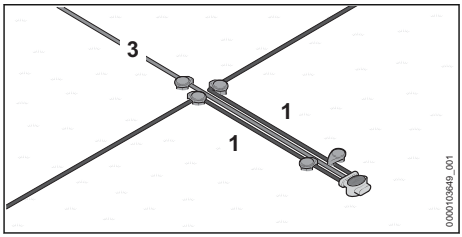


The connection points (2) for the guide wires (3) must be installed during the installation of the circumferential perimeter wire (1):

- ► Use a fixing pin (4) to secure the perimeter wire (1) in the desired locations.
- ► Place the perimeter wire (1) in a loop with a length of a = 15 cm and secure it with another fixing pin (4).
- ► Cut the perimeter wire (1) at the end of the wire loop, e.g. with a wire cutter.
- ► Route the guide wire (3) midway between the ends of the perimeter wire (1).
- ► Make all wire ends the same length of a = 15 cm.



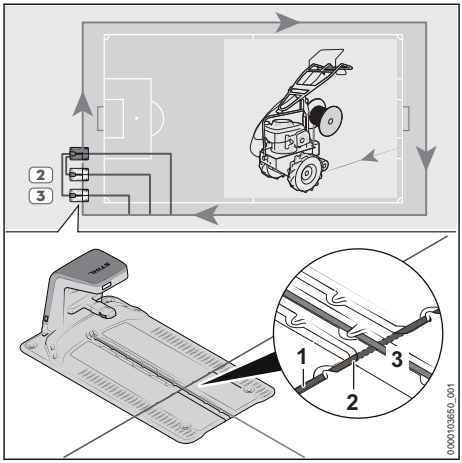
- ► Insert the ends of the perimeter wires (1) and the guide wire (3) into the wire connector (5) as far they will go.
  Do not strip the wire ends.
- ► Press the wire connector (5) together up to the limit stop with a pair of pliers.



- ► Route the perimeter wires (1) and guide wire (3) in parallel and close to each other without the wires touching.
- ► Use additional fixing pins to secure the wires.
- ► Continue to install the perimeter wire (1) around the mowing area.

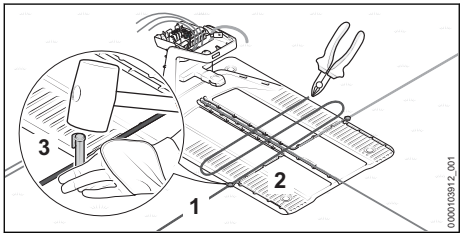
Installing the perimeter wire to the docking stations (team 3) and (team 2)

Depending on the subsoil, the perimeter wire can be installed through the base plates of the docking station or below them.

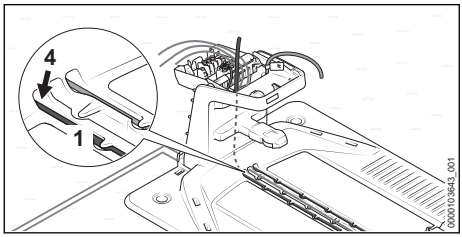


- ► If the perimeter wire (1) is installed through the docking station:
  - ► Insert the perimeter wire (1) into the side conduit (2) of the base plate of the docking station and feed it through.
  - ► Feed the perimeter wire (1) under the guide wire (3).
  - ► Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook.
  - ► Repeat the procedure as far as the master docking station (team 1).

Installing the perimeter wire to the master docking station (team 1)

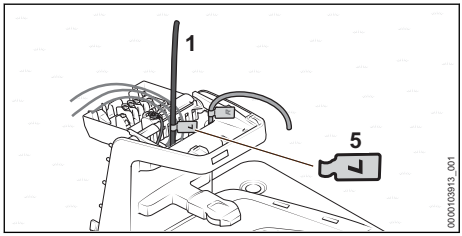


- Use a fixing pin (3) to attach the perimeter wire (1) directly to the base plate (2) of the master docking station (team 1).
- Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.



- Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook.
- Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (4) and feed it through.

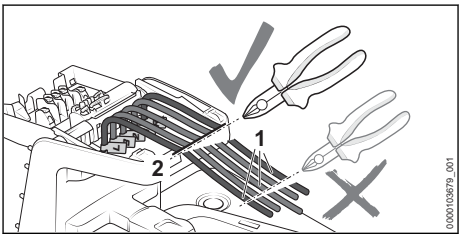
Push the wire end (1) upward inside the docking station.



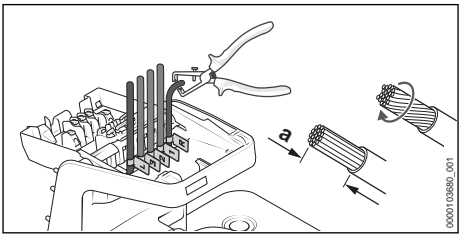
- Use a cable marker (5) to mark the wire end (1) near the housing.

5.6 Electrically connecting the docking station

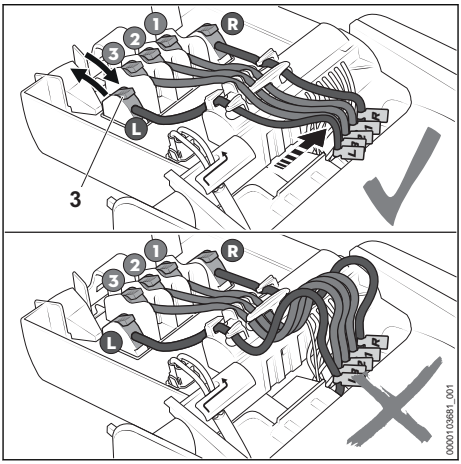
5.6.1 Connecting the perimeter wire and guide wire



- Slightly tension the wire ends (1) and cut to length along the edge (2) with a wire cutter.

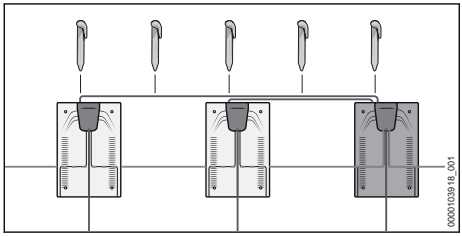


- Strip a = 10 mm of the wire ends.
- Twist wire strands so that no individual strands stick out.



- Assign the labeled wire ends to the respective terminals.
- Fold the lever (3) of the corresponding terminal backward.
- Insert the stripped wire end into the corresponding terminal and fold the lever (3) forward again to close.

► Secure the perimeter wires and guides wires in the cable holders so that no cable loops are formed.

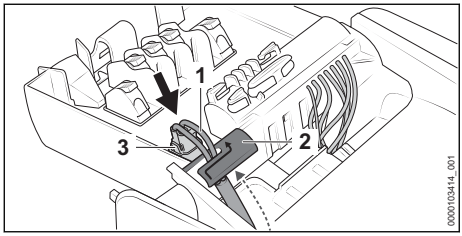


► Use fixing pins to secure the guide wires behind the docking stations.

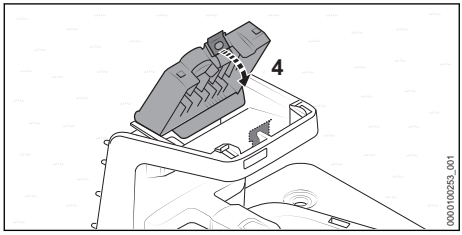
5.6.2 Connecting the charging cable.

NOTICE

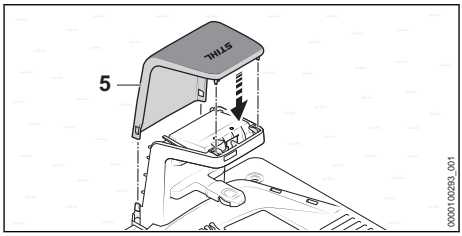
■ In assembled condition, the plug connections of the charging cable are protected against contamination, e.g. dust and dirt. Contamination of the plug connections may result in breakdowns of the docking station.
  ► Protect open plug connections against contamination.
  ► Clean the contaminated plug connections as described in this User Manual.



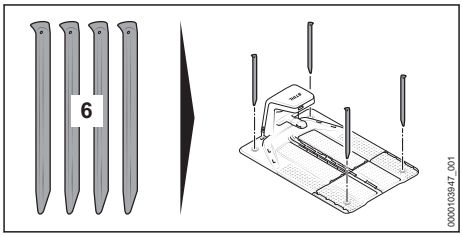
► Secure the charging cable (1) in the cable holder (2).
► Insert the plug (3).
The plug (3) audibly and noticeably engages on both sides.



► Fold the cover (4) toward the front.
The cover (4) engages with an audible and noticeable click.



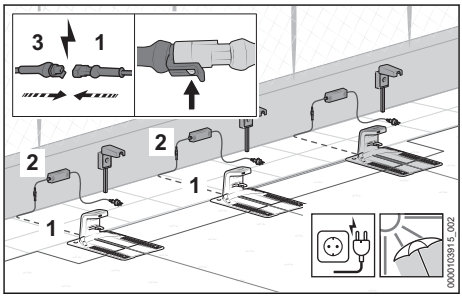
► Put on the hood (5).
The hood (5) engages with an audible click.



► Secure all docking stations in the ground with four ground pegs (6).

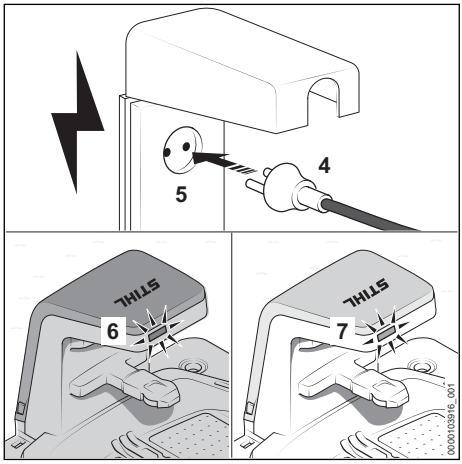
Connect charging cables for all other docking stations as described in this section.

5.6.3 Installing the charging cable and connecting the power supply



► Route the charging cable (1) to the location of the power supply (2).

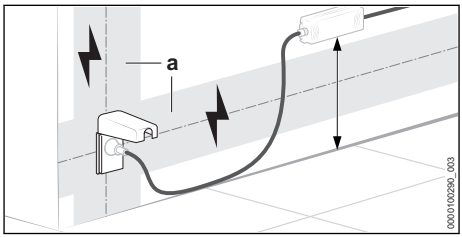
- ► Choose the power supply (2) location so that the following conditions are met:
  - – The power supply (2) and the connecting cable are outside of the mowing area.
  - – A suitable wall socket is within reach of the power supply (2).
  - – The power supply (2) rests on a flat and not permanently wet surface.
  - – The power supply (2) is installed elevated above the ground in case it is exposed to more protracted wet conditions.
  - – If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.
- ► Route the charging cable so that the following conditions are met:
  - – The charging cable (1) is outside of the mowing area.
  - – The charging cable (1) is routed so that people cannot trip over it.
  - – The charging cable (1) is not under tension or tangled.
  - – The charging cable (1) is completely unwound and is not under the docking station.
  - – The charging cable (1) is not on a permanently wet surface.
- ► Connect the charging cable (1) with the plug (3) of the power supply (2) until it fully engages.



- ► Plug the mains plug (4) into a correctly installed socket (5).
  The LED (6) on the master docking station (team 1) lights up green. The LEDs (7) on the other docking stations flash red.

5.6.4 Mounting the power supply on a wall

The power supply can be mounted on a wall.



- ► Mount the power supply so that the following conditions are met:
  - – Use suitable mounting materials.
  - – The power supply is level.
    Following distances are complied with:
    - – The power supply is outside of the range (a) of possible electrical installations.
    - – A suitable socket is within reach of the power supply.
  - – If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.

5.7 Setting up the team

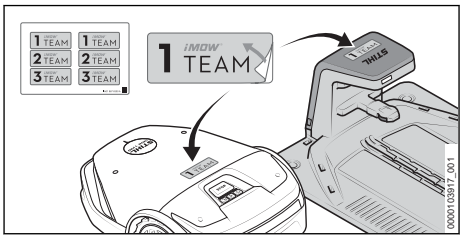
5.7.1 Preparing the team

Resetting the robotic mowers

If a robotic mower has been previously used as an individual device or in another team, all settings must be reset to the default settings via the MY iMOW® app, 🕮 9.2.

Enter settings of the robotic mowers only after completing the team set-up. Use the MY iMOW® app or the STIHL connected Portal.

Marking the robotic mowers and docking stations as a team



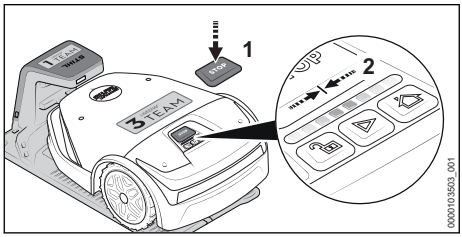
- ► Use the supplied stickers to mark the robotic mowers and corresponding docking stations.

Sequence from right to left:
- – Master docking station (team 1)
- – Docking station (team 2)

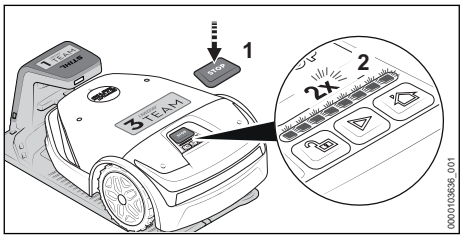
– Docking station (team 3)

Activating the device lock

In order to set up the team function, the device lock of the robotic mower must be activated.



- ► Press STOP (1).
  The robot mower is stopped and locked.
- ► Press and hold STOP (1) until the light strip (2) fully lights up red.



- ► Press STOP (1).
  The light strip (2) flashes twice. The device lock of the robotic mower is activated.

Deactivating PIN protection

The PIN protection must be deactivated on the robotic mower in order to set up the team function.

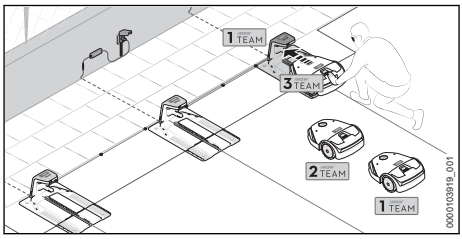
- ► If a PIN protection is active, deactivate the PIN protection in the MY iMOW® app.

5.7.2 Setting up the team function

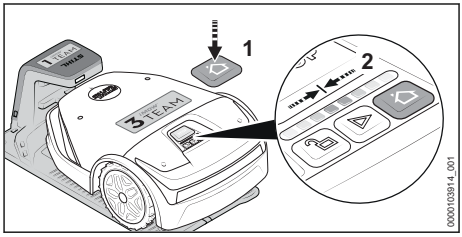
Setting up the team function must be carried out individually and in descending order for each robotic mower with associated docking station:
– Team 3
– Team 2
– Team 1

In order to set up the team function, the respective robotic mower must first be placed in the master docking station (team 1).

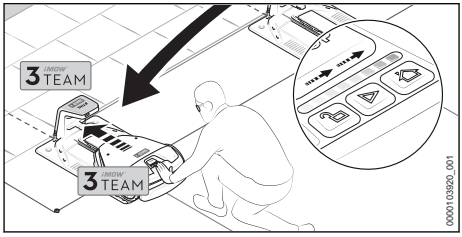
Setting up team 3



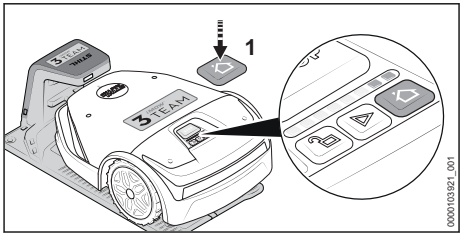
- ► Push the robotic mower (team 3) into the master docking station (team 1) as far as it will go.



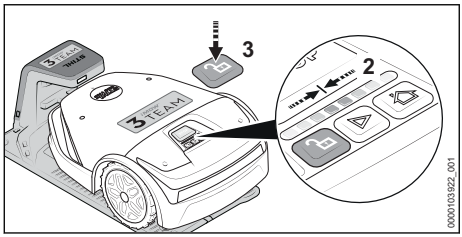
- ► Press and hold HOME (1) until the light strip (2) completely lights up yellow.
  The team configuration is active, and the light strip (2) lights up yellow from left to right.



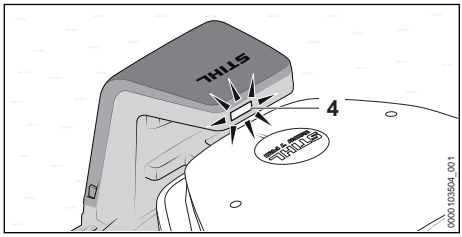
- ► Remove the robotic mower (team 3) from the master docking station and push it into the target station (team 3) as far as it will go.



- ► Press HOME (1).
  The target station is confirmed.



- Press and hold LOCK (3) until the light strip (2) completely lights up white.
  The device lock of the robotic mower is deactivated.



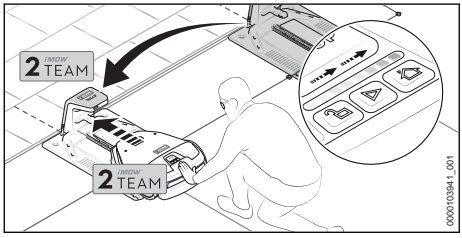
- Press the displayed key combination.
  The LED (4) on the docking station (team 3) flashes white.

Team 3 is set up. The robotic mower is ready to mow.

Setting up team 2

Set up the team function for team 2 as described for team 3.

- Push the robotic mower (team 2) into the master docking station (team 1) as far as it will go.
- Press and hold HOME until the light strip completely lights up yellow.
  The team configuration is active, and the light strip lights up yellow from left to right.

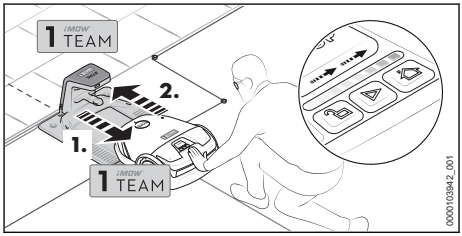


- Remove the robotic mower (team 2) from the master docking station and push it into the target station (team 2) as far as it will go.
- Press HOME.
  The target station is confirmed.
- Press and hold LOCK until the light strip completely lights up white
  The device lock of the robotic mower is deactivated.
- Press the displayed key combination.
  The LED on the docking station (team 2) flashes white.

Setting up team 1

Set up the team function for team 1 as described for team 3 and team 2.

- Push the robotic mower (team 1) into the master docking station (team 1) as far as it will go.
- Press and hold HOME until the light strip completely lights up yellow.
  The team configuration is active, and the light strip lights up yellow from left to right.



- Remove the robotic mower (team 1) from the master docking station (team 1) and push it again into the master docking station as far as it will go.
- Press HOME.
  The target station is confirmed.
- Press and hold LOCK until the light strip completely lights up white
  The device lock of the robotic mower is deactivated.
- Press the displayed key combination.
  The LED on the docking station (team 1) flashes white.

Completing the team set-up

Enter settings of the robotic mowers only after completing the team set-up. Use the MY iMOW® app or the STIHL connected Portal.
The most important settings for the team function are:

– Establishing the same cutting height for all robotic mowers
– Creating a mowing plan and establishing a time zone
– Setting the rain sensor
– Defining the starting distance

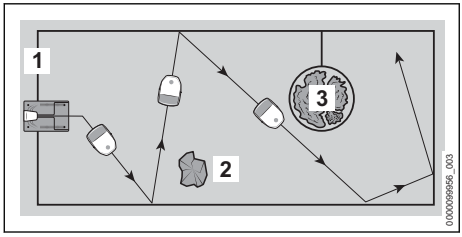
The PIN protection on the robotic mower must be deactivated in order to define the starting distance.

► If a PIN protective is active: Deactivate PIN protection in the MY iMOW® app.

6 Using the robotic mower as a stand-alone device

6.1 Description of Operation

6.1.1 Functional description



The robot mower mows the grass in randomly selected paths. It is necessary to route a perimeter wire (1) so the robot mower can identify the boundaries of the mowing area.

The perimeter wire (1) transmits a signal to the robot mower. The signal is generated by the docking station.

The robot mower identifies fixed obstacles (2) in the mowing area using ultrasound sensors and a bump sensor.

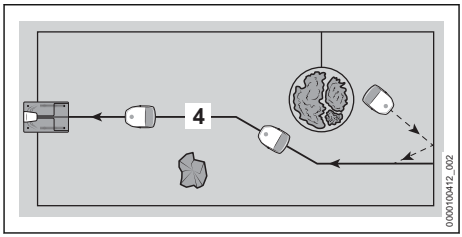
If the robot mower identifies a fixed obstacle (2), it will slow down, bump into the fixed obstacle and then continue to move in a different direction.

Areas (3) the robot mower must not navigate and obstacles it must not come into contact with must be blocked off from the remaining mowing area with the help of the perimeter wire (1).

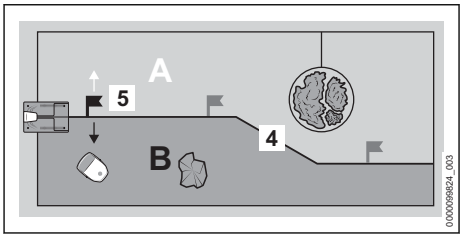
If the robot mower identifies a blocked-off area (3), it will slow down and then continue to move in a different direction.

In mowing operation, the robotic mower leaves the docking station by itself and mows the lawn.

The robotic mower is operated by the MY iMOW® app and the buttons in the control panel on the robotic mower. Light strips on the robotic mower as well as an artificially generated voice output provide information about the current status of the robotic mower.

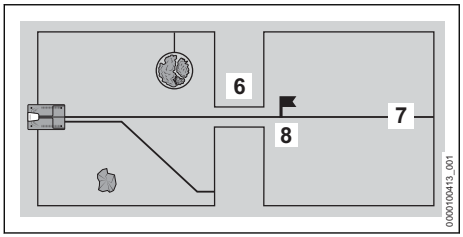


If the battery's state of charge is low, the robotic mower will search for the nearest guide wire (4) during the mowing operation. If a guide wire (4) is recognized, the robotic mower will return to the docking station by itself. The docking station recharges the battery. At least one guide wire (4) must be installed in the mowing area. A maximum of three guide wires can be installed. If the mowing operation is canceled or the battery must be charged, the robotic mower can be sent directly back to the docking station using the MY iMOW® app or HOME pushbutton.



Up to three starting points (5) can be specified on a guide wire (4). The robotic mower can move specifically to the respective starting point and start mowing from there.

The mowing area can be divided into several zones (example: A and B) by the guide wire (4). The zones are defined by a starting point (5). The robotic mower can be directed from the selected starting point to the left or right into the desired zone. The robotic mower can then mow specifically in the selected zone. The starting points and zones are managed in the MY iMOW® app and can be taking into account in the mowing plan.



If there is a confined section (6) in the mowing area, the robotic mower navigates the confined area, provided that a particular minimum width is maintained between the perimeter wires. If the minimum distance cannot be maintained, a guide wire (7) must be routed through the confined section (6). The guide wire (7) then guides the robotic mower directly through the confined section (6) to a starting point (8). From the starting point (8), the robotic mower can mow the mowing area behind the confined section (6). How often the robotic mower returns to the starting point (8) can be managed by the MY iMOW® app and taken into account in the mowing plan.

6.2 Preparing the Mowing Area and Robot Mower for Operation

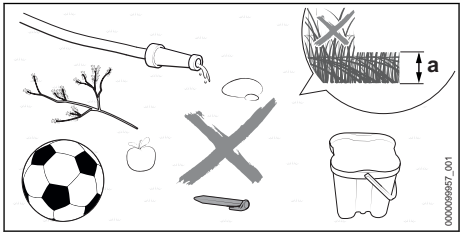
6.2.1 Planning and preparing mowing areas

Plan and prepare the mowing area prior to commissioning the robot mower. This enables a robust installation and smooth operation and eliminates potential sources of interference.

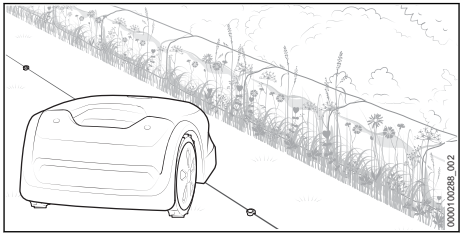
Planning mowing surfaces

- ► Familiarize yourself with the descriptions about the docking station and wire routing in the following sections.
- ► Transfer the information to your own garden:
  - – Outline of the mowing area
  - – Position of the docking station
  - – Routing of the perimeter wire (note described distances to the edges and wire routing cases)
  - – Routing of the guide wire(s) (at least one, maximum of three)

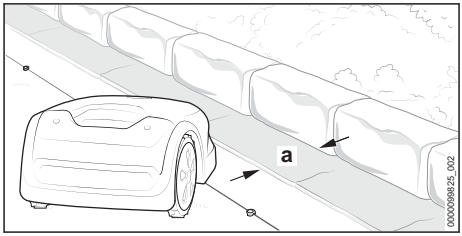
Preparing mowing areas



- ► Remove any objects lying around.
- ► Remove metals, magnetic materials and materials that conduct electricity as well as old perimeter wires.
- ► Mow lawns with a lawn mower to the cutting height that will later be set for the operation of the robot mower. The standard setting of the cutting height is a = 4 cm.
- ► Level out holes and rough, uneven patches.
- ► Where ground is hard and dry, slightly moisten the mowing area to make driving the anchoring stakes easier.



- ► As a result of its design, the robot mower leaves a strip with unmown lawn along unnavigable areas. This strip can be used, for example, to sow flower seeds and create areas with blossoming vegetation for insects.



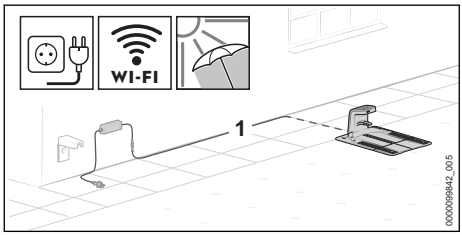
- ► If you want to mow without leaving an edge along inaccessible areas: Install edging stones or flagstones with a minimum width of a = 24 cm along these areas.

6.2.2 Preparing the robotic mower for operation

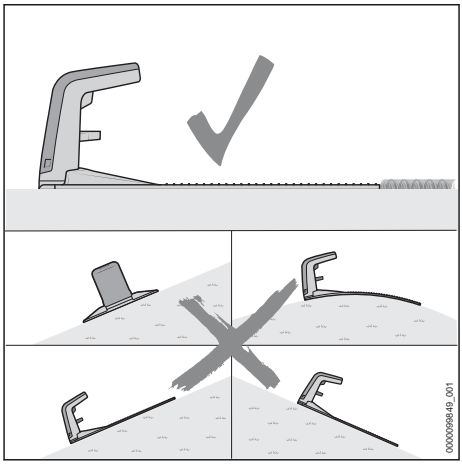
- Remove the packaging material and transport locks.
- Ensure that the following components are in a safe condition:
  - Robotic mower, 📖 4.6.1
  - Mowing unit, 📖 4.6.2
  - Battery, 📖 4.6.3
  - Docking station and power supply, 📖 4.6.4
- Positioning the docking station, 📖 6.3
- Installing the perimeter wire, 📖 6.4
- Completing the perimeter wire installation, 📖 6.5.1
- Installing the guide wire, 📖 6.6.1
- Electrically connecting the docking station, 📖 6.7.1
- Charging the robot mower, 📖 6.8.1
- Locking the Bluetooth® radio interface, 📖 7.1
- If you cannot carry out these steps: Do not use the robotic mower and contact a STIHL authorized dealer.

6.3 Positioning the docking station

6.3.1 General requirements



- Choose the docking station location so that the following conditions are met:
  - The charging cable (1) can be installed outside of the mowing area to connect to a suitable wall socket.
  - The docking station and power supply are positioned in a clearly visible area.
  - The docking station is in the mowing area that is the largest or most frequently mowed.
  - If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.
  - If possible, the docking station is within range of a wireless network (WLAN connection).
  - If possible, in a mowing area with a slope, the docking station is in the lower area of the slope.



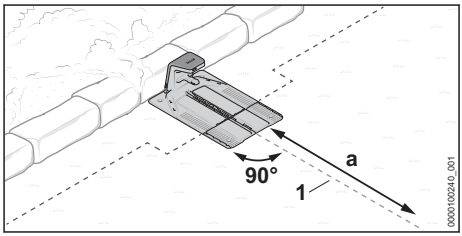
- Align the docking station so that the following conditions have been met:
  - The docking station has been positioned on a level surface.
  - The opening of the docking station is facing forward toward the mowing area.
  - The docking station has been aligned horizontally and is not tilted to the side, the front or the rear.
  - The base plate does not sag but rather lies flat on the ground.

6.3.2 Positioning the docking station

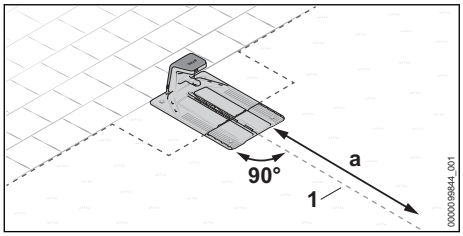
The correct position of the docking station depends on the planned location and its surroundings.

- Select the location and set up the docking station as described.

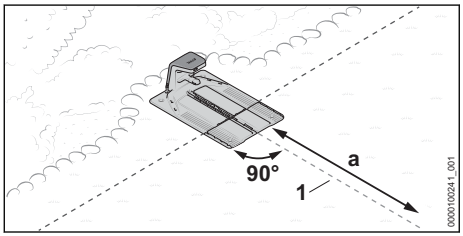
Positioning the docking station within the mowing area



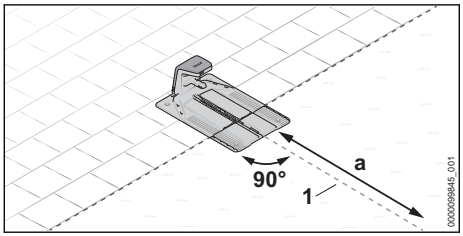
The docking station is at the edge of the mowing area by a wall and the guide wire (1) can be routed for a =2 m in a straight line from the docking station to the mowing area.



The docking station is at the edge of the mowing area. The adjacent area is navigable and the guide wire (1) can be routed for a =2 m in a straight line from the docking station to the mowing area.



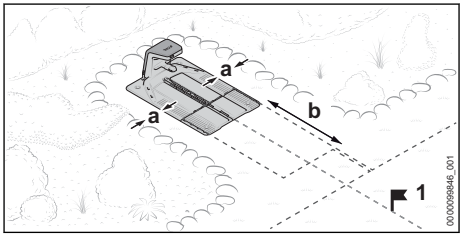
The docking station is partially in a bed and partially on the mowing area and the guide wire (1) can be routed for a =2 m in a straight line from the docking station to the mowing area.



The docking station is partially in the mowing area and the guide wire (1) can be routed for a =2 m in a straight line from the docking station to the mowing area.

- Prepare the docking station, 🕮 6.3.3.
- Setting up the docking station in a mowing area, 🕮 6.3.4.

Setting up the docking station outside the mowing area



The docking station is outside the mowing area.

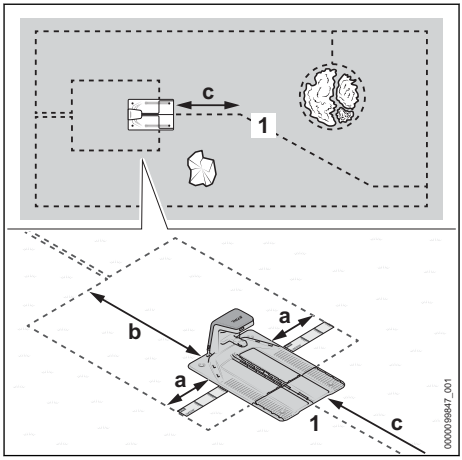
The minimum lateral distance toward adjacent areas must be at least a = 15 cm.

The minimum distance between the front edge of the docking station and the mowing area must be at least b = 2 m.

With this variant, it is mandatory to define a starting point (1) within the mowing area at the conclusion of commissioning. The robotic mower then starts mowing from this point and not directly from the docking station. Starting points can be set using the MY iMOW® app. The approach frequency of the starting point (1) must be set in the app at 100%.

- Prepare the docking station, 🕮 6.3.3.
- Setting up the docking station outside the mowing area, 🕮 6.3.5.

Setting up the docking station in the center of the mowing area



The docking station is positioned as an island in the center of the mowing area.

With this variant, the perimeter wire is routed around the docking station toward the rear and the edge of the mowing area. The guide wire is routed toward the front to the edge of the mowing area.

The minimum lateral distance to adjacent areas must be at least a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).

The minimum distance between the rear edge of the docking station and the edge of the mowing area must be b = 2 m.

It must be possible to route the guide wire (1) for c = 2 m in a straight line from the docking station to the mowing area.

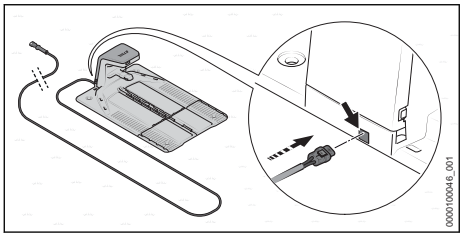
- ► Prepare the docking station, 🕮 6.3.3.
- ► Set up the docking station in the center of the mowing area, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Preparing the docking station

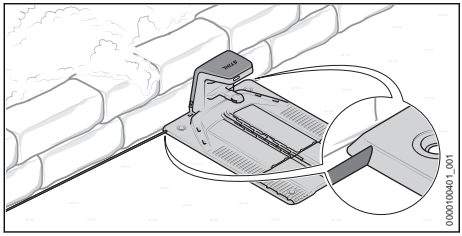
Connecting the charging cable.

NOTICE

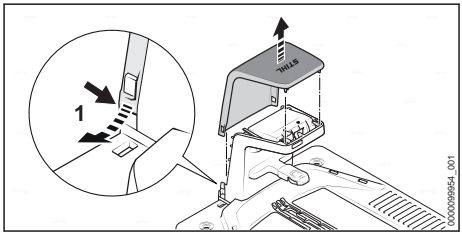
- ■ In assembled condition, the plug connections of the charging cable are protected against contamination, e.g. dust and dirt. Contamination of the plug connections may result in breakdowns of the docking station.
  - ► Protect open plug connections against contamination.
  - ► Clean the contaminated plug connections as described in this User Manual.



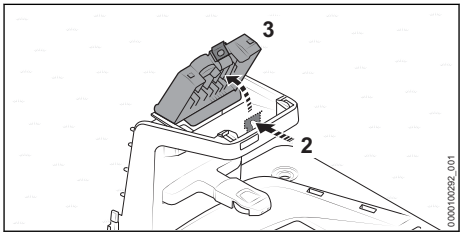
Normally the charging cable is connected from the rear.



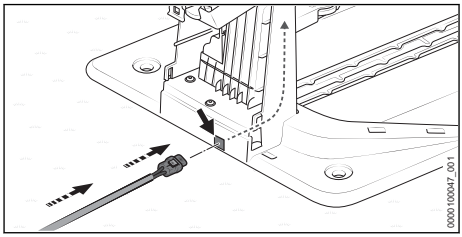
If the docking station has been positioned directly against a wall, it is also possible to install the charging cable under the base plate. The charging cable can be routed out of the base plate to the left or right.



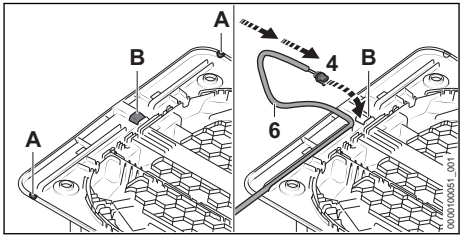
- ► Slightly bend the hood (1) toward the outside on both sides and remove it upward.



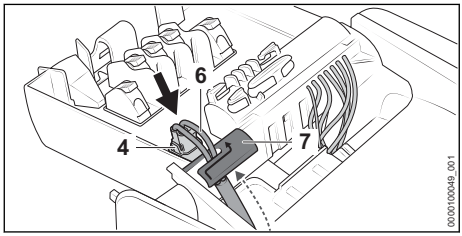
- ► Press the retaining latch (2) and open the cover (3).



- ► If you intend to connect the docking station from the rear:
  - ► Insert the plug (4) into the conduit (5) and feed the charging cable (6) through. Push the charging cable (6) upward inside the docking station.

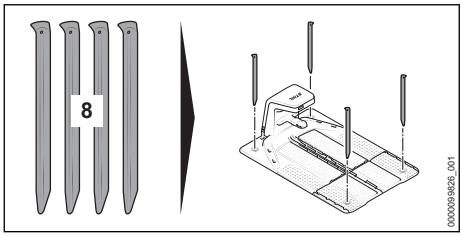


- If the docking station has been positioned directly against a wall or you want to route the charging cable underneath the base plate toward the side:
  - Open the edge and deburr it on the desired side of the base plate at position (A).
  - Cut out and deburr an opening in the center of the base plate (B).
  - Insert the plug (4) into the opening (B) and feed the charging cable (6) through. Push the charging cable (6) upward inside the docking station.



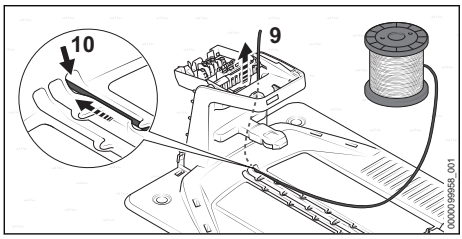
- Secure the charging cable (6) in the cable holder (7).
- Insert the plug (4).
  The plug (4) audibly and noticeably engages on both sides.

Securing the docking station

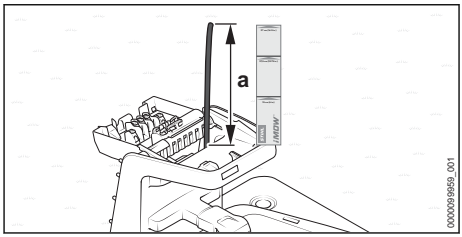


- Secure the docking station on the ground with four ground pegs (8).

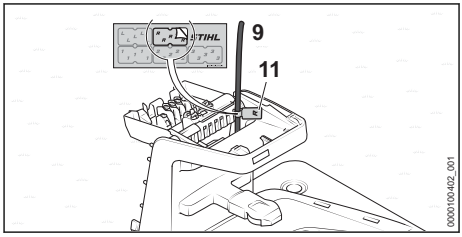
Feeding the perimeter wire



- Insert the beginning of the wire (9) into the right conduit (10) and feed it through. Push the perimeter wire (9) upward inside the docking station.

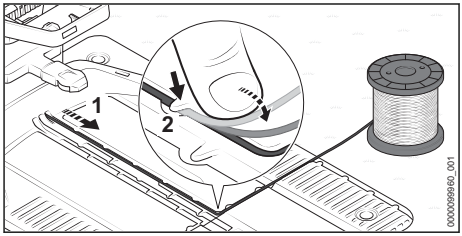


- Feed the perimeter wire through until it protrudes upward for a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).

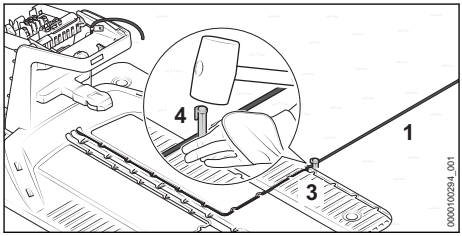


- Using the appropriate cable marker (11), mark the beginning of the wire (9) near the housing. Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.

6.3.4 Positioning the docking station within the mowing area

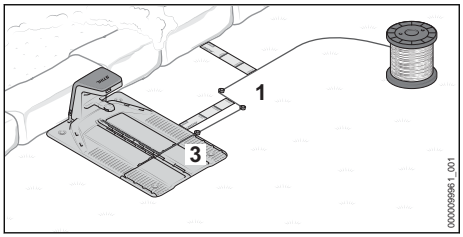


- Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).



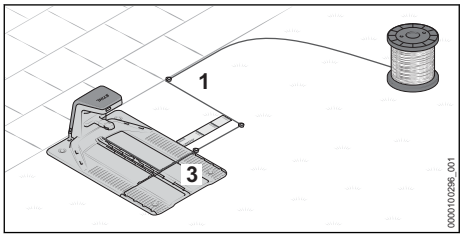
- Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).

If the docking station is against a wall:



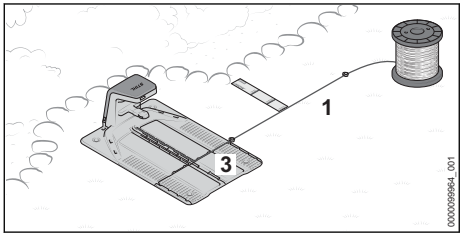
- Route the perimeter wire (1) 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- Route the perimeter wire (1) in parallel to the base plate (3) toward the edge of the mowing area and maintain a distance from the wall of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).
- Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 🕮 6.4.

If the docking station is in an adjacent, navigable area:



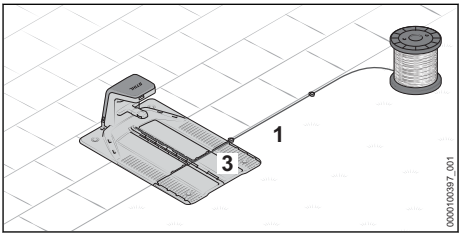
- Route the perimeter wire (1) 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- Route the perimeter wire (1) in parallel to the base plate (3) toward the edge of the mowing area.
- Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 🕮 6.4.

If the docking station is partly positioned in a bed and partly in the mowing area:



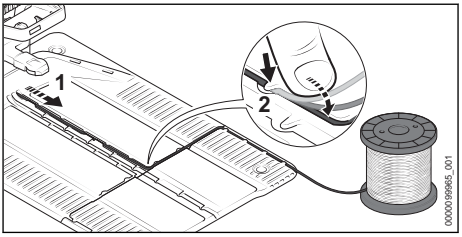
- Route the perimeter wire (1) away from the base plate (3) toward the side and maintain a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) in parallel to the bed.
- Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 🕮 6.4.

If the docking station has been positioned partly in a navigable area and partly in the mowing area:

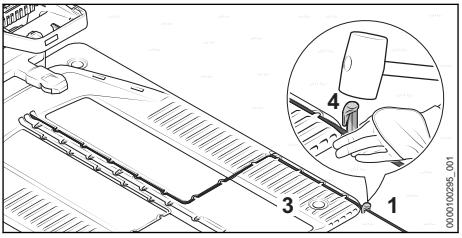


- Route the perimeter wire (1) away from the base plate (3) toward the side and along the navigable area.
- Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 🕮 6.4.

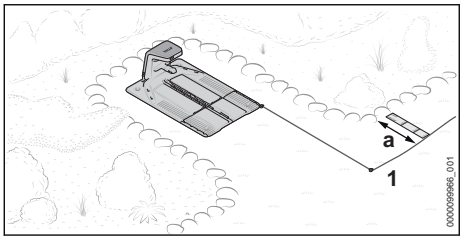
6.3.5 Setting up the docking station outside the mowing area



- Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).

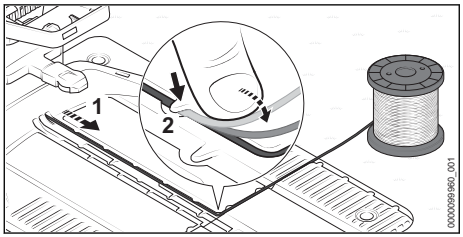


- Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).

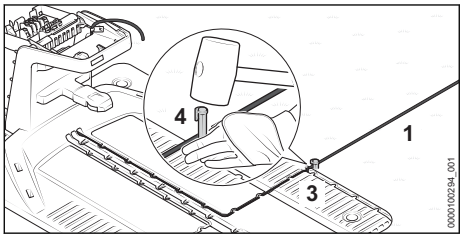


- Route the perimeter wire (1) toward the front to the mowing area.
  The correct distance to the edge of the mowing area depends on whether the edge of the mowing area is navigable, or a distance of a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) needs to be maintained.
- Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 🕮 6.4.

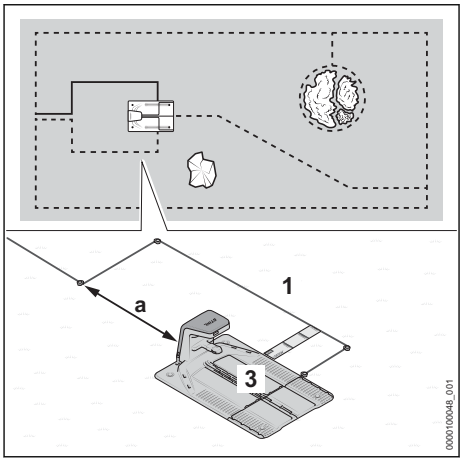
6.3.6 Setting up the docking station in the center of the mowing area



- Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).



- Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).

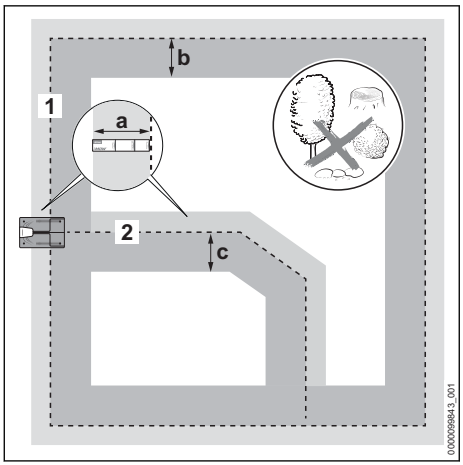


- Route the perimeter wire (1) at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- Route the perimeter wire (1) at least a = 2 m behind the base plate (3).
- Route the perimeter wire (1) in the center behind the docking station toward the edge of the mowing area.
  Maintain the correct distance to the edge of the mowing area depending on the adjacent area.
- Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 🕮 6.4.

6.4 Installing the Perimeter Wire

6.4.1 General requirements

Checking routing of perimeter wire and guide wire in the mowing area



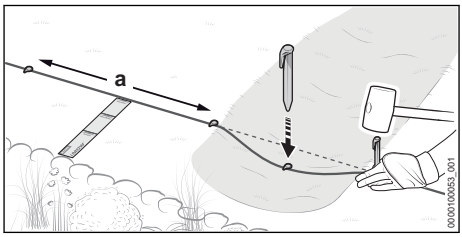
- Make sure that the mowing area along the perimeter wire and the guide wire is flat and clear of obstacles as far as possible along the following widths:

Perimeter wire (1)
- Toward the outside: a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- Toward the inside: b = 1.2 m

Guide wire (2)
- Toward the right in the direction of travel toward the docking station: a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- Toward the left in the direction of travel toward the docking station: c = 1.2 m

Installing the Perimeter Wire
- Install the perimeter wire clockwise starting at the docking station.
- Do not kink, cut, put tension on or cross the perimeter wire.
- Make sure that the perimeter wire does not cross over a guide wire.
  - Exception: When installing a corridor, the guide wire must cross the perimeter wire.
- Keep a minimum distance of 1 m to perimeter wires of adjacent robot mower installations.
- Make sure that the length of the perimeter wire does not exceed 850 m.
- Do not route the perimeter wire and guide wire at different depths in the soil.

Attaching perimeter wire and guide wire

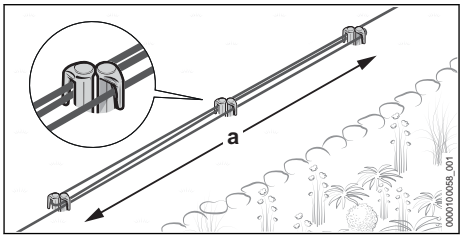


- Use anchoring stakes to secure the perimeter wire and guide wire so that the following conditions are met:
  - The maximum distance between fixing pins must not exceed a = 1 m.
  - The perimeter wire and guide wire lie flat on the ground in all areas.
  - The anchoring stakes are sunk completely into the ground.

Installing Wire Reserves

Wire reserves make it easier to correct installed wire and give some leeway for future adaptations.
Examples:
- A bed is extended and blocked off.
- Bushes and shrubbery grow and the perimeter wire must be installed around the plants in a larger arc.
- The perimeter wire was cut too short at the docking station and cannot be connected.

One or several wire reserves can be planned and installed.

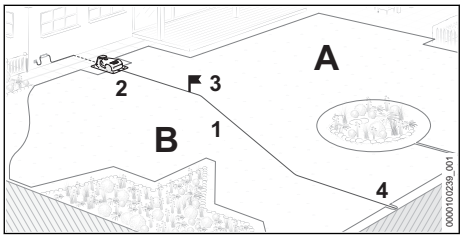


- Route a = 1 m of perimeter wire in parallel and closely together around 2 fixing pins without the perimeter wires crossing over each over.
- Secure the wire reserve at the center using two additional fixing pins.

6.4.2 Planning guide wire and routing connection point in the perimeter wire

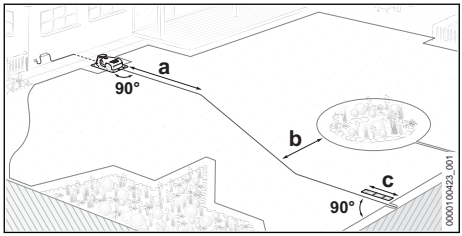
Carefully plan the routing of one or several guide wires in advance. Take into account the position of all guide wires when installing the perimeter

wire. At least one guide wire must be installed; three guide wires may be installed.

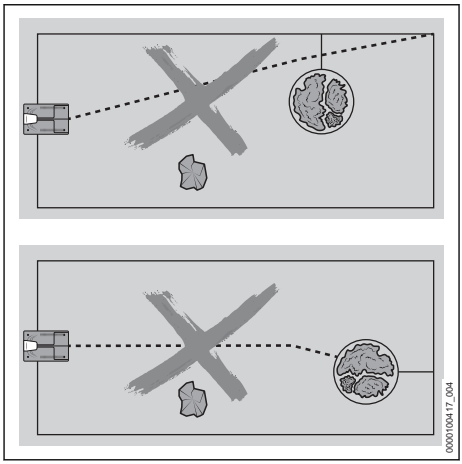


A guide wire (1) fulfills the following functions:
– Orientation for returning to the docking station (2)
– Moving toward a starting point (3)
– Splits the mowing area into zones (A and B)

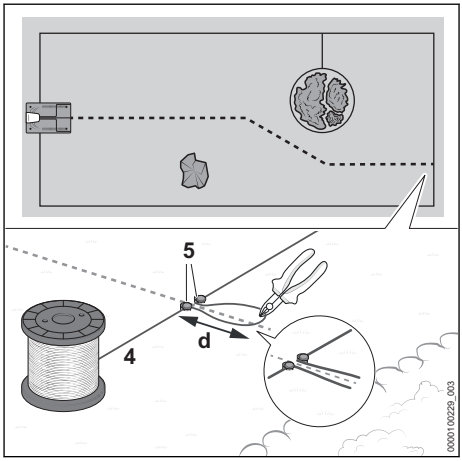
Starting at the docking station (2), install the guide wire (1) across the mowing area and connect it to a point on the circumferential perimeter wire (4) that is as far away as possible. 🕮 6.6



► Plan the guide wire so that the following conditions are met:
– Route the guide wire for a length of a = 2 m in a straight line from the docking station to the mowing area.
– The minimum distance between the guide wire and the circumferential perimeter wire is b = 27.5 cm
– Route the guide wire with a minimum distance c = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) in a straight line and at a right angle to the perimeter wire and connect it.



– The guide wire must not cross over a blocked-off area connection.
– The guide wire must not be connected to the perimeter wire in a corner.
– The guide wire must not be connected to the perimeter wire of a blocked-off area.
– The guide wire must not cross over a perimeter wire.
  Exception: When installing a corridor, the guide wire must cross the perimeter wire.
– The guide wire must not be kinked or under tension, and it must not cross over itself.



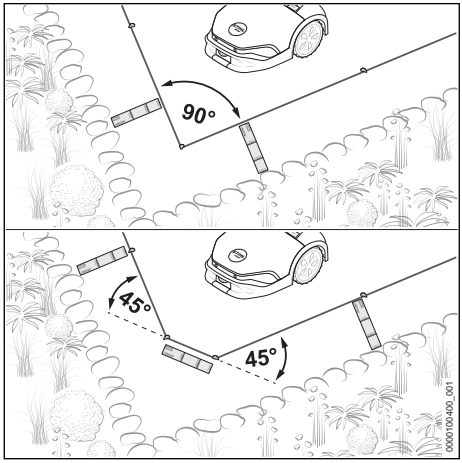
The connection point for the guide wire must be installed during the installation of the circumferential perimeter wire (4).
► Secure the perimeter wire (4) at the intended areas using a fixing pin (5).

- ► Place the perimeter wire (4) in a loop with a length of a = 15 cm and secure with another fixing pin (5).
- ► Cut the perimeter wire (4) at the end of the wire loop, such as with a wire cutter.
  The wire ends are connected to the guide wire at the completion of the installation. 🕮 6.6
- ► Continue to install the perimeter wire (4) around the mowing area.

6.4.3 Corners

Corners with a 90° angle

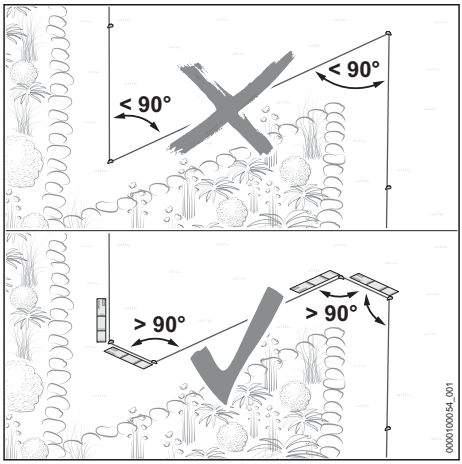
Corners with a 90° angle can be split into two corners with a 45° angle. Consequently, the robot mower changes its direction more smoothly and with less jerking in this area.



- ► Route the perimeter wire in corners for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) across the area.

Tapered corners with an angle < 90°

Divide tapered corners with an angle < 90° into two corners. As a result, the robot mower changes its direction more smoothly and with less jerking in this area.

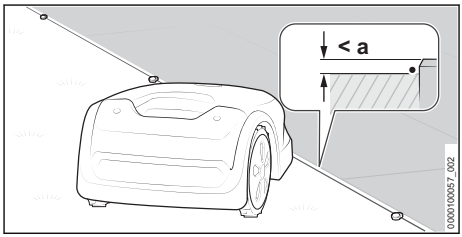


- ► Make sure that tapered corners are not at an angle less than 90°.
- ► If the angle is less than 90°: Split the angle.
  - ► Design one corner with an angle greater than 90°. Then route the perimeter wire in a straight line for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).
  - ► Then design a corner with an angle greater than 90°. Subsequently route the perimeter wire in a straight line for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).

6.4.4 Navigable area

The robot mower is able to navigate areas directly adjacent to the mowing area if the difference in height between the navigable area and the mowing area is no more than 1.5 cm. The ground must be solid and there must not be any obstacles.
Examples:
– Patio
– Paved path
– Edging stones or flagstones

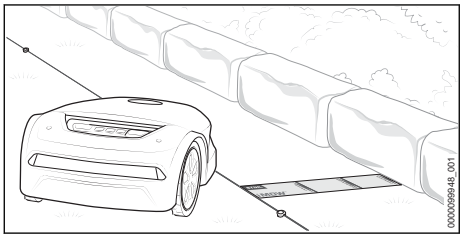
Edgeless mowing is enabled by maintaining a short distance between the perimeter wire and the navigable area.



- Route the perimeter wire parallel to and without any distance from the navigable area. The maximum difference in height between the navigable area and the mowing area is a = 1.5 cm

6.4.5 Unnavigable area

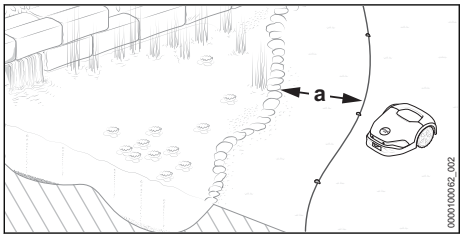
An area is unnavigable if obstacles close to the ground protrude into the mowing area, the ground is not solid or is very uneven and if the difference in height between the mowing area and the adjacent area is more than 1.5 cm.
Examples:
– Wall or fence
– Hedge or shrubbery with branches that grow close to the ground
– Stone garden or gravel path
– Heavily rooted or uneven ground



- Route 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) of perimeter wire parallel to the unnavigable area.
- If the unnavigable area is within the mowing area: Block off the unnavigable area with a restricted area.

6.4.6 Water areas

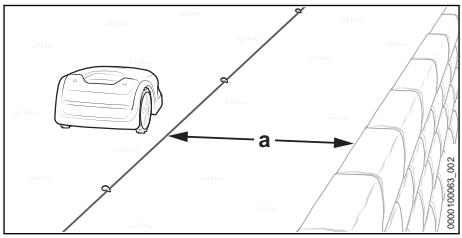
An increased wire distance must be maintained to water areas if the water area has not been blocked off from the mowing area by a fixed obstacle with a minimum height of 10 cm.
Examples:
– Garden pond
– Pool
– Stream or watercourse



- Route the perimeter wire at a distance of a = 1 m in parallel to the bank area.
- If the water area is within the mowing area: Block off the water area with a restricted area.

6.4.7 Drop-off edge

Keep an increased wire distance to drop-off edges if the drop-off edge has not been blocked from the mowing area by a fixed obstacle with a minimum height of 10 cm.
Examples:
– Stairs
– Retaining wall
– Tiered slope

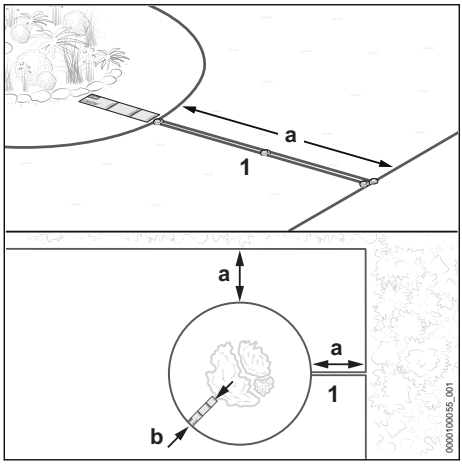


- Route the perimeter wire at a distance of a = 1 m parallel to the drop-off edge.

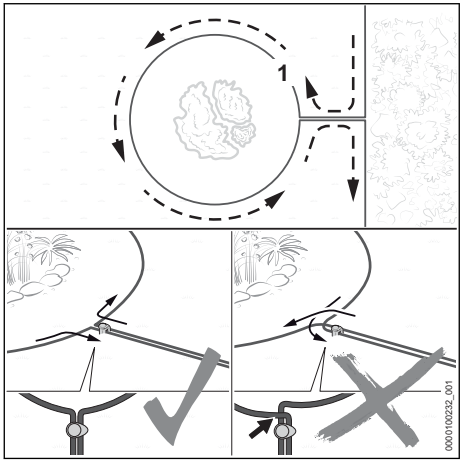
6.4.8 Restricted area

Areas within the mowing area that must not or cannot be navigated by the robot mower must be blocked by a restricted area.
Examples:
– Bed without a fixed border with a minimum height of 10 cm
– Garden pond or pool without a fixed border with a minimum height of 10 cm
– Obstacles that the device must not come into contact with:
– Obstacles that are not strong enough
– Obstacles below a height of 10 cm

To ensure a robust mowing operation, restricted areas must not have any inwardly curved shapes.



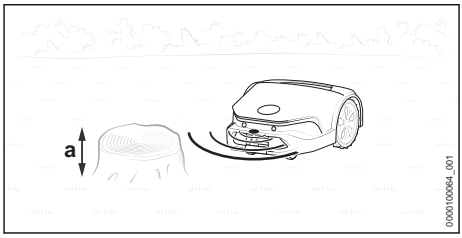
- Route the perimeter wire (1) away from the edge toward the restricted area. Make sure that the following dimensions are maintained for the restricted area:
  - Minimum distance to other perimeter wires a = 55 cm
  - Wire distance b = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) (for water areas and drop-off edges, b = 1 m)
  - Minimum diameter of the restricted area: 74 cm (length: 2x iMOW® Ruler)



- Route the perimeter wire (1) around the area to be blocked off.
- Route the perimeter wire (1) parallel and close together back to the edge without the perimeter wires crossing each other.

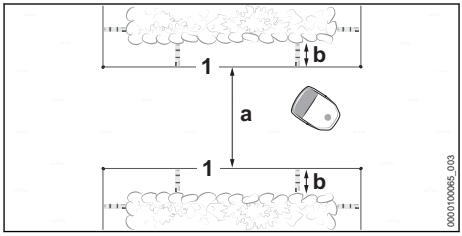
6.4.9 Fixed obstacle

A fixed obstacle within the mowing area does not have to be blocked off by a restricted area if the obstacle is at least 10 cm high. The obstacle is identified by the ultrasound sensors and the bump sensor.



- A fixed obstacle with a minimum height of a = 10 cm does not need to be blocked off.

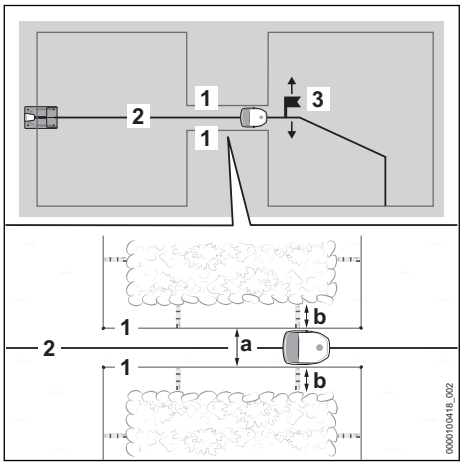
6.4.10 Confined section



The robot mower navigates all confined areas, provided that a minimum width (a) is maintained between the perimeter wires (1).

- Route the perimeter wire (1) as illustrated and make sure that the following dimensions have been maintained:
  - Minimum distance between the perimeter wires (1) in the confined section: a = 2 m
  - If the confined section is restricted by side obstacles: Include an additional distance of b = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- If the minimum distance a = 2 m between the perimeter wires (1) cannot be maintained: Route a guide wire through the middle of the confined section.

Confined section with guide wire



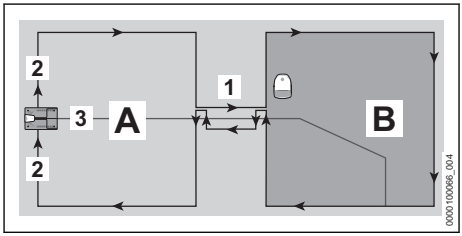
A guide wire (2) directs the robot mower through the confined area, provided that a minimum width (a) is maintained between the perimeter wires (1).

On completing commissioning, it is mandatory to place a starting point (3) behind the confined section and the starting point's approach frequency. Otherwise, the robotic mower will not find its way through the confined section. Starting points can be set using the MY iMOW® app.

- ► Route the perimeter wire (1) as illustrated and make sure that the following dimensions have been maintained:
- – Minimum distance between the perimeter wires (1) in the confined section: a = 55 cm
- – If the confined section is restricted by side obstacles: Include an additional distance of b = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- ► Route the guide wire (2) in the middle of the confined section.
- ► If the side distance b = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) is not possible: Install a corridor to be able to guide the robot mower to another mowing area 🕮 6.4.11 or block off the confined section from the mowing area.

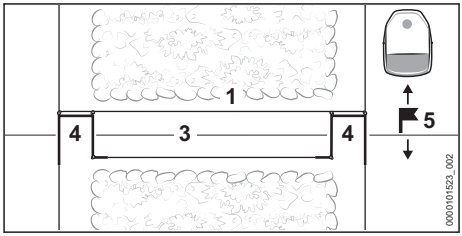
6.4.11 Corridor

Functional description



Use a corridor (1) to overcome confined sections in a precise way or to define passageways. The corridor divides the mowing area into a main mowing area (A) and another mowing area (B).

The perimeter wire (2) is routed without interruptions. It forms a corridor at the transition from the main mowing area (A) to the other mowing area (B).



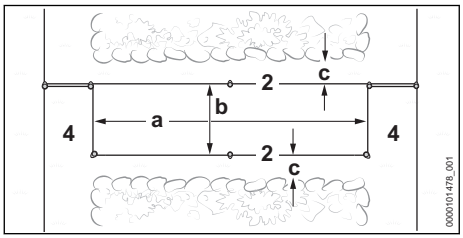
Wire loops (4) indicate to the robotic motor when a corridor starts or ends.

A guide wire (3) must be installed in the middle of the corridor.

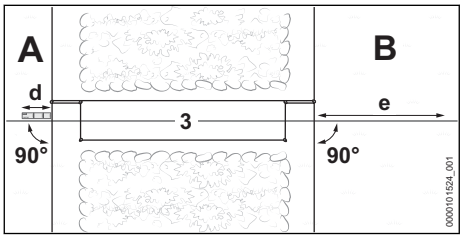
A corridor must be followed by a starting point (5) within the mowing area (B). Otherwise, the robotic mower will not find its way from the main mowing area (A) through the corridor to the other mowing area (B). Starting points and their approach frequency can be set using the MY iMOW® app.

There is no mowing within a corridor.

General requirements

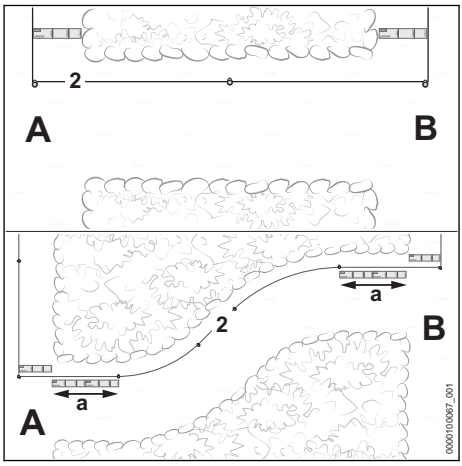


- Make sure that the following conditions are fulfilled:
  - The minimum distance between the wire loops (4) must be at least a = 74 cm (length: 2x iMOW® Ruler).
  - The distance between the perimeter wires (2) must be at least b = 55 cm.
  - The distance to side obstacles must be at least c = 15 cm.

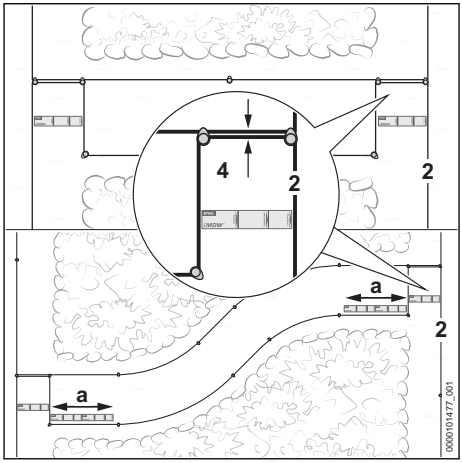


- Make sure that the following conditions are fulfilled:
  - The guide wire (3) can be routed before the corridor for a length of at least d = 37 cm (length: 1x iMOW® ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the corridor.
  - The guide wire (3) can be routed after the corridor for a length of at least e = 2 m in a straight line and at a right angle (90°) from the corridor into the mowing area (B).
- If the distances and lengths cannot be complied with, the mowing area (B) must be separated from the main mowing area (A) and a side area must be installed.

Installing a corridor

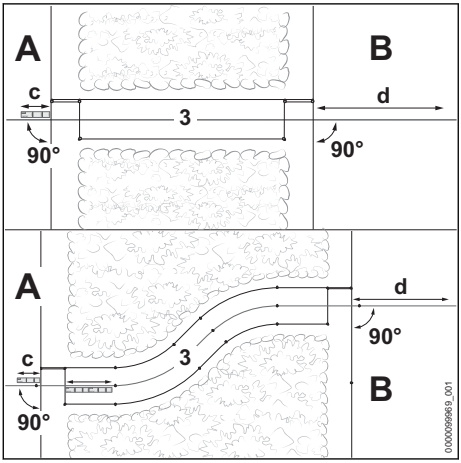


- Guide the perimeter wire (2), as illustrated, from the main mowing area (A) to the mowing area (B).
- If the corridor is to be installed in an arc: Route the perimeter wire (2) for a length of a = 74 cm (length: 2x iMOW® ruler) at the start and end of the corridor and at a right angle (90°) to the mowing area.
- Route the perimeter wire (2) clockwise around the mowing area (B) and back to the corridor.



- Route the perimeter wire (2) parallel and closely together for 37 cm (length: 1x iMOW® ruler) without the perimeter wires crossing over each other.
- Route the perimeter wire (2) parallel at a distance of at least 55 cm toward the main mowing area (A).

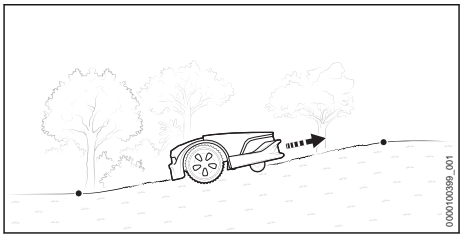
- Route the perimeter wire (2) parallel and closely together for 37 cm (length: 1x iMOW® ruler) to the main mowing area (A) without the perimeter wires crossing over each other.
- If the corridor is to be installed in an arc: Route the perimeter wire (2) for a length of a = 74 cm (length: 2x iMOW® ruler) at the start and end of the corridor and at a right angle (90°) to the mowing area.
- Complete the routing of the wire on the main mowing area (A).



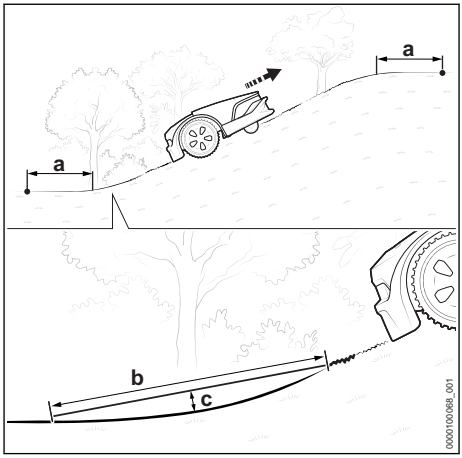
- Route the guide wire (3) on the main mowing area (A) for a length of at least c = 37 cm (length: 1x iMOW® ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the corridor.
- Route the guide wire in the center of the corridor.
- Route the guide wire (3) after the corridor for a length of at least d = 2 m in a straight line and at a right angle (90°) into the mowing area (B).

6.4.12 Inclines/slopes

The robotic mower can navigate and mow inclines up to 45%. With the iMOW® traction wheels, the robotic mower can drive on and mow inclines of up to 55%. iMOW® traction wheels are available as accessories.



- If there is an incline/slope up to 27% within the mowing area: Install perimeter wire normally.

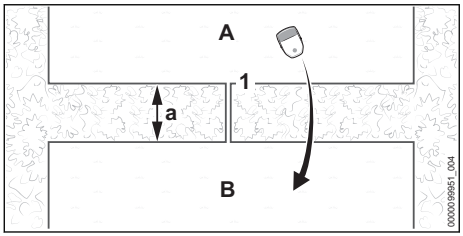


- If there is an incline/slope of more than 27% within the mowing area: Install the perimeter wire with a minimum distance a = 1.20 m before and after the incline/slope.
- So that the robotic mower can navigate the transition between level ground and the incline/slope, the radius of the transition must be such that for b = 1 m the distance to the ground c = 10 cm must not be exceeded.

6.4.13 Side Area

The robot mower cannot reach an adjacent area by itself. The customer must place the robot mower in the adjacent area.

A guide wire must not be installed in an adjacent area.



- Route the perimeter wire (1) from the main area (A) to the side area (B).
  Minimum distance to the perimeter wires a = 74 cm (length: 2x iMOW® Ruler)
- Make sure that the length of the perimeter wire (1) does not exceed 850 m.
- Route the perimeter wires (1) in parallel and close to each other back to the mowing area (A) without the perimeter wires crossing.

6.4.14 Small Mowing Area

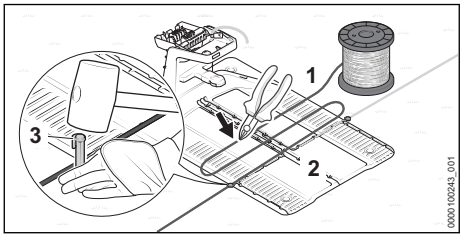
The STIHL AKM 100 small area module must be used for a small mowing area where less than 20 m of perimeter wire is required.

The STIHL AKM 100 stabilizes the wire signal and is incorporated into the perimeter wire by means of wire connectors.

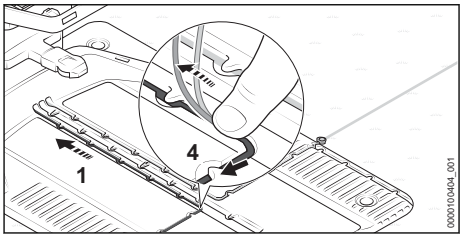
6.5 Completing the Perimeter Wire Installation

6.5.1 Completing the routing of the perimeter wire

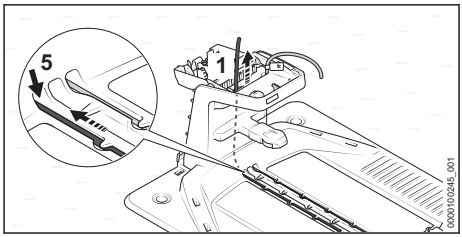
Docking station on the edge of the mowing area, docking station on the edge of the lawn area



- Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (2) with a fixing pin (3).
- Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (2) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.

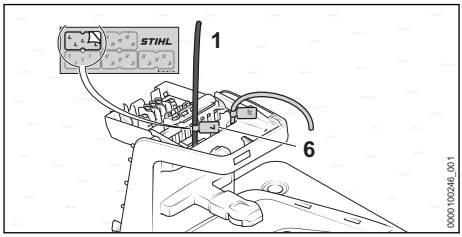


- Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).



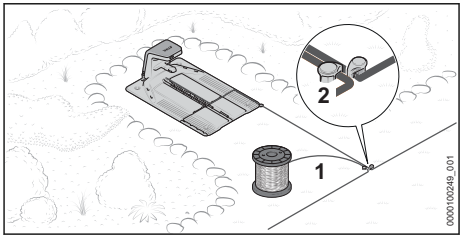
- Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (5) and feed it through.

Push the wire end (1) upward inside the docking station.

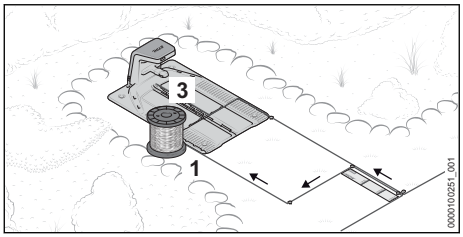


- Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (6).

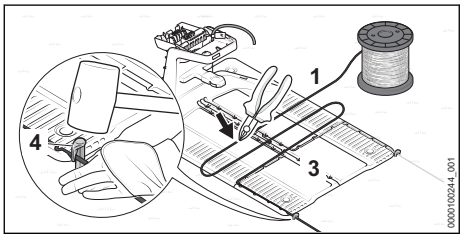
Docking station outside the mowing area



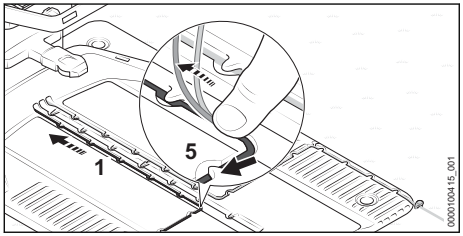
- Route the perimeter wire (1) close to the already routed perimeter wire and secure with a fixing pin (2).



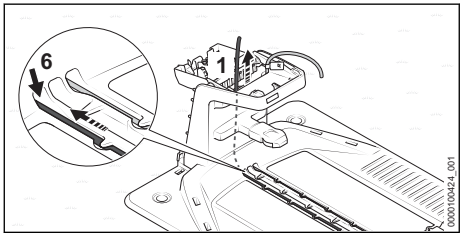
- Route the perimeter wire (1) parallel and closely to the other perimeter wire for 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) back to the docking station without crossing over the perimeter wires.
- Route the perimeter wire (1) back to the edge and further toward the base plate (3).



- Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).
- Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (3) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.

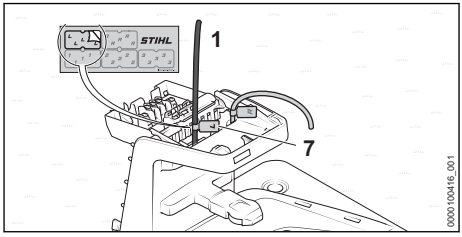


- Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (5).



- Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (6) and feed it through.

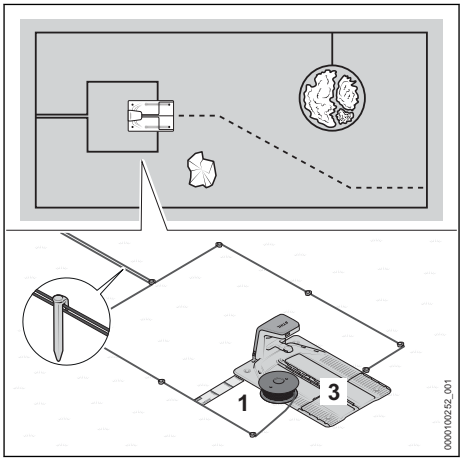
Push the wire end (1) upward inside the docking station.



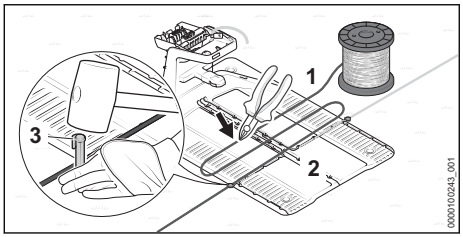
- Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (7).

It is mandatory to define a starting point within the mowing area at the conclusion of commissioning. Otherwise, the robotic mower will not find its way to the mowing area. Starting points and their approach frequency can be set using the MY iMOW® app.

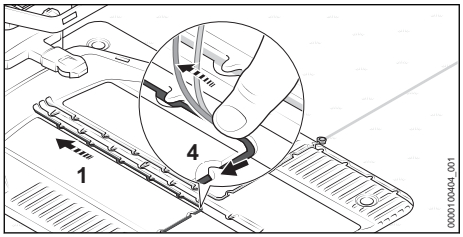
Setting up the docking station in the center of the mowing area



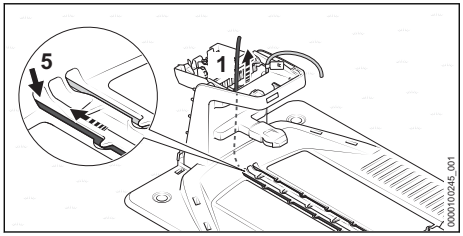
- Route the perimeter wire (1) close to the already routed perimeter wire.
- Route the perimeter wire (1) parallel and close to the other perimeter wire back to the docking station without crossing over the perimeter wires.
- Route the perimeter wire (1) toward the front around the base plate (3) at a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).



- Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (2) with a fixing pin (3).
- Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (2) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.

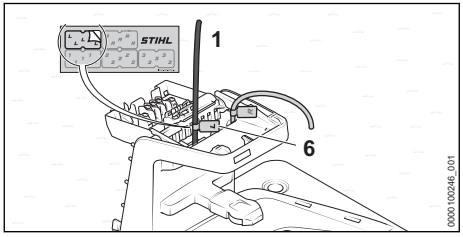


- Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).



- Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (5) and feed it through.

Push the wire end (1) upward inside the docking station.



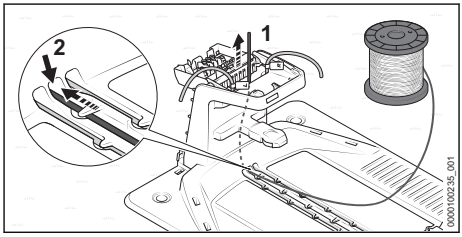
- Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (6).

6.6 Installing Guide Wire

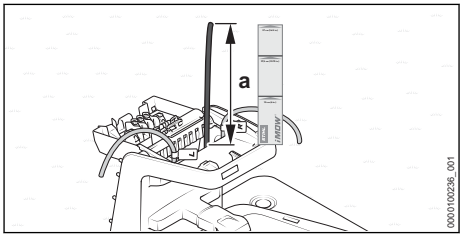
6.6.1 Installing guide wire

Take into account the position of all guide wires when installing the perimeter wire.

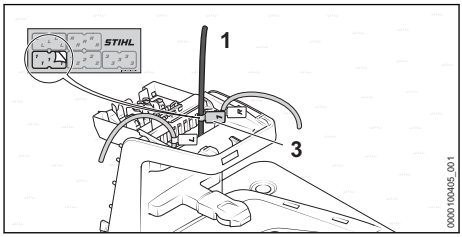
- Take into account the general guidelines for installing the guide wire 🕮 6.4.2.



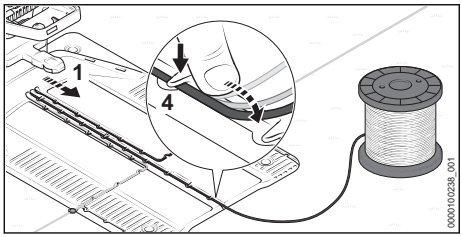
- Insert the beginning of the guide wire (1) into the middle conduit (2) and feed the wire through.
  Push the guide wire (1) upward inside the docking station.



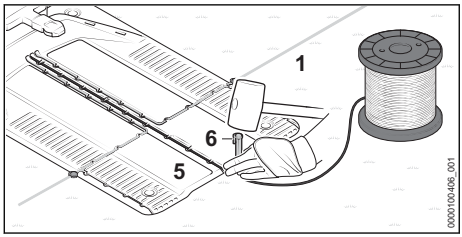
- Feed the guide wire (1) through until it protrudes upward for a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).



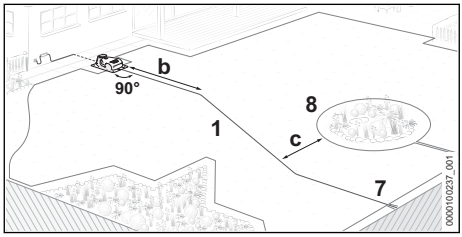
- Using the appropriate cable marker (3), mark the guide wire (1) near the housing.
  Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.



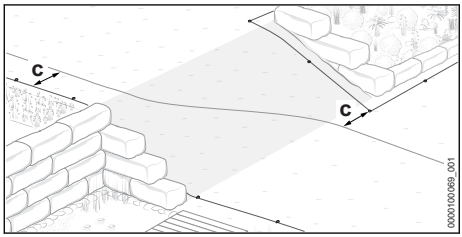
► Install the guide wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).



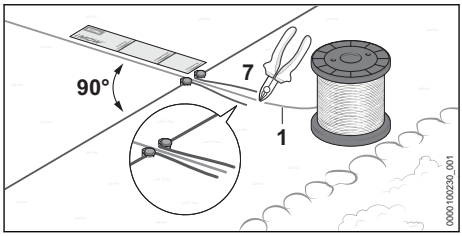
► Attach the guide wire (1) directly at the base plate (5) with a fixing pin (6).



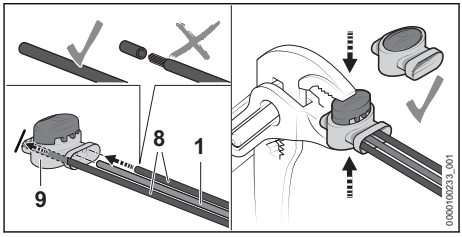
► Route the guide wire (1) for b =2 m in a straight line and at a right angle (90°) from the docking station to the mowing area.
► Route the guide wire (1) to the wire loop (7) at the edge of the mowing area. The distance to circumferential perimeter wire (8) must be at least c = 27.5 cm.



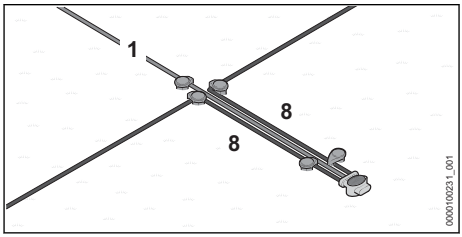
► Route the guide wire diagonally on inclines. The distance to the perimeter wire must be at least c = 27.5 cm.



► Route guide wire (1) for at least e = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the wire loop (7).
► Route the guide wire (1) through the center of the wire loop (7).
► Using a wire cutter, cut through the guide wire (1) at the end of the wire loop (7) and make all wire ends the same length.



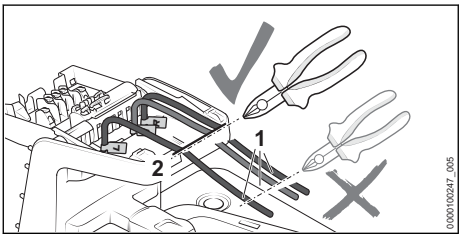
► Insert the ends of the perimeter wires (8) and the guide wire (1) into the wire connector (9) up to the limit stop.
Do not strip the wire ends.
► Press the wire connector (1) together up to the limit stop with a pair of pliers.



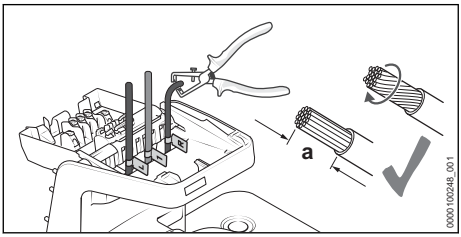
► Route the perimeter wires (8) and guide wire (1) in parallel and close to each other without the wires touching.
► Secure the wires using additional fixing pins.

6.7 Electrically connecting the docking station

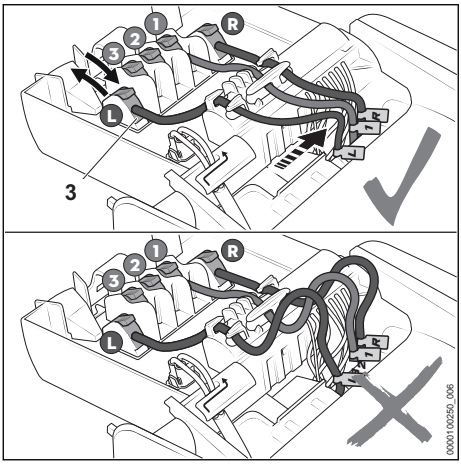
6.7.1 Connecting the perimeter wire and guide wire



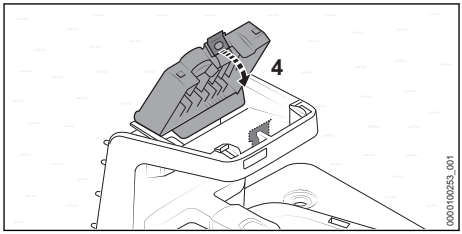
- Slightly tension the wire ends (1) and cut to length along the edge (2) with a wire cutter.



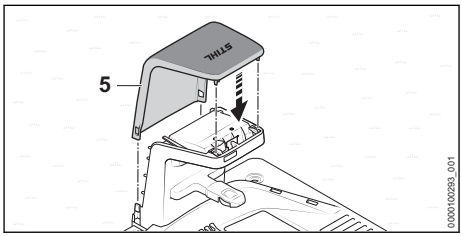
- Strip a = 10 mm of the wire ends.
- Twist wire strands so that no individual strands stick out.



- Assign the labeled wire ends to the respective terminals.
- Fold the lever (3) of the corresponding terminal backward.
- Insert the stripped wire end into the corresponding terminal and fold the lever (3) forward again to close.
- Secure the perimeter wires and guide wire in the cable holders as shown and press toward the right.

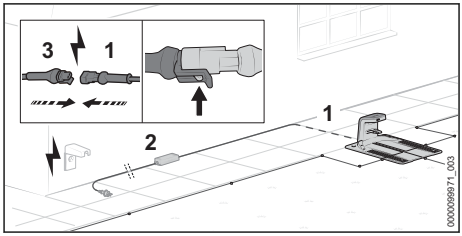


- Fold the cover (4) toward the front.
  The cover (4) engages with an audible and noticeable click.



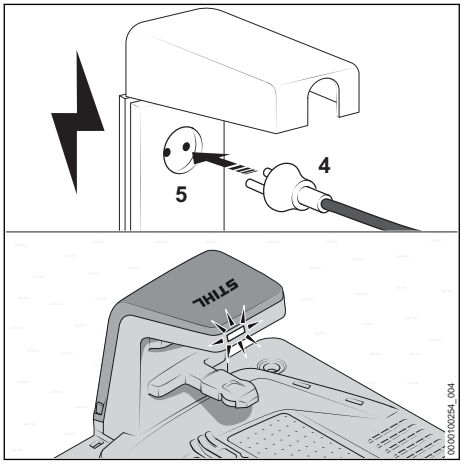
- Put on the hood (5).
  The hood (5) engages with an audible click.

6.7.2 Installing the charging cable and connecting the power supply



- Route the charging cable (1) to the location of the power supply (2).

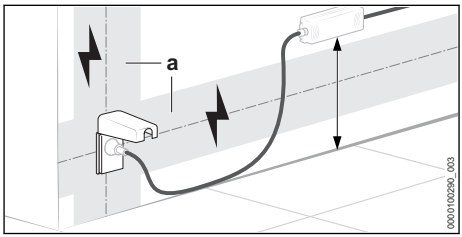
- ► Choose the power supply (2) location so that the following conditions are met:
  - – The power supply (2) and the connecting cable are outside of the mowing area.
  - – A suitable wall socket is within reach of the power supply (2).
  - – The power supply (2) rests on a flat and not permanently wet surface.
  - – The power supply (2) is installed elevated above the ground in case it is exposed to more protracted wet conditions.
  - – If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.
- ► Route the charging cable so that the following conditions are met:
  - – The charging cable (1) is outside of the mowing area.
  - – The charging cable (1) is routed so that people cannot trip over it.
  - – The charging cable (1) is not under tension or tangled.
  - – The charging cable (1) is completely unwound and is not under the docking station.
  - – The charging cable (1) is not on a permanently wet surface.
- ► Connect the charging cable (1) with the plug (3) of the power supply (2) until it fully engages.



- ► Plug the mains plug (4) into a correctly installed socket (5).
  The LED on the docking station lights up green.

6.7.3 Mounting the power supply on a wall

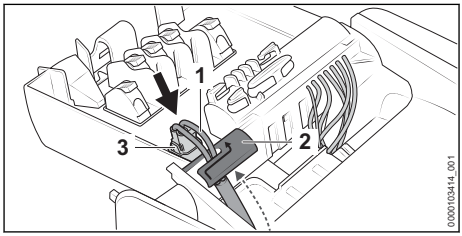
The power supply can be mounted on a wall.



- ► Mount the power supply so that the following conditions are met:
  - – Use suitable mounting materials.
  - – The power supply is level.
    Following distances are complied with:
    - – The power supply is outside of the range (a) of possible electrical installations.
    - – A suitable socket is within reach of the power supply.
  - – If possible, protect the location against adverse weather conditions and direct sunlight.

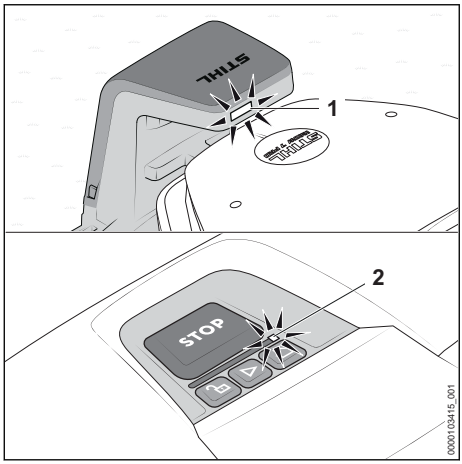
6.8 Charging the Robot Mower

6.8.1 Charging the robotic mower



- ► Push the robot mower into the docking station up to the limit stop.
  The robot mower carries out a system start and begins charging.

The charging time depends on various factors, e.g. the battery temperature or the ambient temperature. For optimum performance, note the recommended temperature ranges, 🕮 17.7.

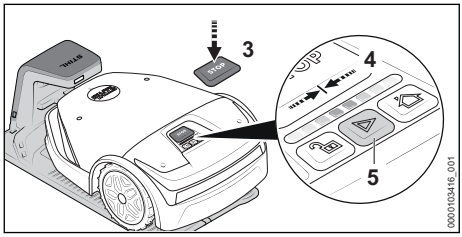


The LED (1) on the docking station flashes white. An LED (2) flashes white on the light strip of the robotic mower.

After the first charging, the robotic mower will charge automatically in the future as soon as it returns to the docking station after a mowing job.

Energy efficient charging

In order to charge the robotic mower's battery with a minimum amount of energy, all of the robotic mower's and docking station's unnecessary extra features besides the charging function can be deactivated.



- If the "Access functions" have been activated in the "MY iMOW®" app: Deactivate "Access functions".

Press the following key combination one after the other:

- Press STOP (3).
  The robot mower is stopped and locked
- Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red.
- Press STOP (3).
  The light strip (4) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated.
- Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red and finally flashes red twice.
  "Energy efficient charging" mode is activated. The robot mower's battery is fully charged. All extra functions are deactivated.

After charging is complete, the robot mower must be activated so that it is operational again:

- Press START (5).
  The robotic mower is operational.

7 Closing Bluetooth® Radio Interface

7.1 Setting up the Bluetooth® radio interface

The robotic mower regularly emits a Bluetooth® signal in order to be able to connect with a mobile device.

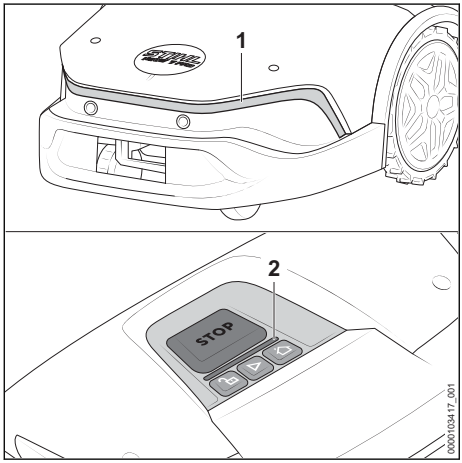
To be able to use the robotic mower, the Bluetooth® radio interface must be secured via the "MY iMOW®" app with a password.

- Download the MY iMOW® app from the app store of your mobile device and create an account.
- Add the robotic mower to the account.
- Follow the instructions on the screen and secure the Bluetooth® radio interface with a password.
  After the password is assigned, the mobile device is authorized to control and configure the robot mower.

An additional mobile device can only be authorized by entering the selected password. In this way, the robotic mower is secured against unauthorized access.

8 Light patterns on the robot mower and charging station

8.1 Light strips on the robotic mower



The light strips (1 and 2) indicate the status of the robotic mower and errors.

The front light strip (1) is only active during a change in status and lights up for 20 seconds.
White light pattern:
– No active mowing job.
– An LED on the far right pulses white: Robotic mower is in the docking station and is operational.
– An LED on the far right flashes white: Robotic mower is in the docking station and is charging.

Green light pattern:
– Mowing job is active.
– The rear light strip (2) shows the progress of the mowing job.

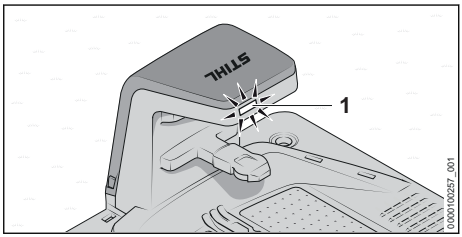
Red light pattern:
– An LED on the far right pulses red: Device lock is active
– Error message.

Blue light pattern – on rear light strip (2):
– The robotic mower is receiving a system update.

White running light from left to right:
– The robotic mower is restarting or checking its system.

If the ambient animation is activated via the MY iMOW® app, the front light strip (1) permanently lights up white when the robotic mower is moving. The ambient animation fades for 20 seconds if there is a change of status.

8.2 LED on the docking station



The LED (1) indicates the docking station status and errors.
LED (1) lights up white:
– The docking station is operational.

LED (1) flashes white:
– The robot mower is charging.

LED (1) pulsates white:
– The robotic mower is in the docking station and is ready for operation.

The LED (1) lights up green.
– The robotic mower is not in the docking station, and the docking station is working properly.

LED (1) lights up red:
– There is a fault.

LED (1) lights up blue:
– Communication with the robot mower.

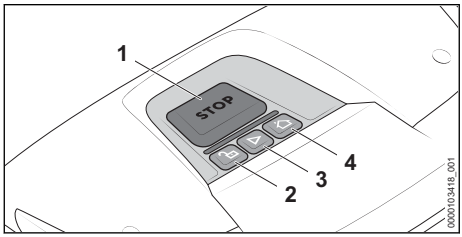
Using the the docking station in a team

When the team function is used, the following lighting patterns are added to the status display of the docking station:
The LED (1) lights up green.
– The robotic mower is not in the docking station.
– This involves the master docking station (team 1)
– The guide wires and perimeter wire are installed correctly and connected, and the assignment to the docking station was successful.

LED (1) pulsates green:
– The robotic mower is not in the docking station.
– This involves docking stations (team 2) or (team 3).
– The guide wires and perimeter wire are installed correctly and connected, and the assignment to the docking station was successful.

9 Operating and Adjusting the Robot Mower

9.1 Control panel



Use the pushbuttons (1 to 4) to operate the robotic mower's basic functions. The full scope of functions is available in the MY iMOW® app.

Starting the Mowing Process
- ► Press START (3).
  The robot mower starts mowing and later automatically returns to the docking station.

Stopping the mowing process and locking the robot mower
- ► Press STOP (1).
  The robot mower and the mowing unit stop. The robot mower is locked.

Sending the robot mower to the docking station
- ► Press HOME (4).
  The robot mower returns to the docking station.

Unlocking the robot mower
- ► Press LOCK (2).
- ► Press the displayed key combination.

Accessing information
- ► Press LOCK (2).
  The robotic mower plays back audible information about the current status.

9.2 The MY iMOW® app

The MY iMOW® app is necessary for convenient use of the robotic mower. The robotic mower can be operated and configured via the MY iMOW® app.

The robotic mower can be connected to a mobile device via a wireless network connection (WLAN) and mobile phone connection or Bluetooth®. The robotic mower can be operated and configured from a desktop computer using the MY iMOW® web app.

Main functions
- – Starting and stopping the mowing process
- – Mowing plan
  - – Set the mowing time[3] (via an assistant or manually).
  - – Configuring starting points (optional)
  - – Selecting zones (optional)
- – Setting the cutting height
- – Device access
  - – Setting up PIN protection
  - – Setting home area
  - – Setting alarm
- – Switching on edge optimization
- – Performing a wire signal check
- – Switching on ambient animation
- – Switching on "Check blades" reminder
- – Remote access to the robotic mower via a wireless network connection (WLAN)
- – Remote access to the robotic mower via a mobile phone connection
- – Support

Using the robotic mowers as a team

The following settings on the robotic mowers must be made for team operation:
- – Establishing cutting height
- – Creating a mowing plan and establishing a time zone
- – Setting the rain sensor
- – Defining the starting distance

The settings for the mowing plan, cutting height and time zone must be identical for all robotic mowers in the team. The settings for all robotic mowers must be made individually.

The following settings are limited in the team function in the MY iMOW® app:
- – Wire signal test (only possible with the robotic mower that is connected to the master docking station (team 1))

The following settings are not available in the team function in the MY iMOW® app:
- – Select zones
- – Set starting points

[3] Mowing times must be adjusted to local conditions and the prevailing weather. To avoid leaving tracks on the lawn, reduce mowing times during periods of slower grass growth. To prevent damage to the lawn, do not have the robotic mower mow during frost.

Information for integration into your home area network

To increase data security, you can integrate the iMOW® separately from your personal devices in your home area network. For this purpose, current Wi-Fi routers offer the possibility of setting up a separate network, e.g. a Wi-Fi for IoT devices or a wireless network for guests. This separate Wi-Fi network does not provide access to personal data or devices.

Wi-Fi connections must be password protected. The password should not be disclosed to third parties.

Setting up the Wi-Fi network and the functions of the router depend on the manufacturer of the router.

9.3 STIHL connected

The most important settings can be made from a desktop computer using the STIHL connected Portal or from a mobile device using the STIHL connected app.

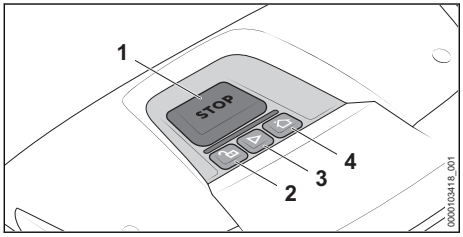
The robotic mower can be connected to a desktop computer or mobile device via a wireless network connection (WLAN) or mobile phone connection.

The range of functions is partially restricted compared to the MY iMOW® app.

Main functions

– Fleet management
– Starting and stopping the mowing process
– Mowing plan
– Setting the cutting height
– Status, analysis and reporting
– Remote access to the robotic mower via a wireless network connection (WLAN)
– Remote access to the robotic mower via a mobile phone connection
– Support

9.4 Using PIN protection



Pushbuttons (3 and 4) can be protected by a PIN. If PIN protection is active, the robotic mower can no longer be operated directly by the buttons. PIN protection is set up by the MY iMOW® app.

The pushbuttons STOP (1) and LOCK (2) are exempted from the PIN protection. The robotic mower can also be stopped when the PIN protection is active.

Operating the robotic mower with active PIN protection

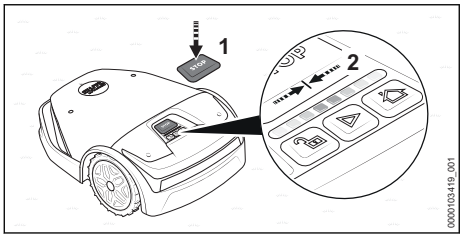
- ► Press STOP (1).
- ► Press LOCK (2).
- ► Press the illuminated pushbuttons START (3) or HOME (4).
- ► Enter a PIN by using the illuminated pushbuttons (2 to 4).
  If the PIN is entered correctly, the PIN protection is suspended for 60 seconds.
- ► Press the desired pushbutton to start (3) the mowing job or send (4) the robotic mower to the docking station.
  If no pushbuttons are pressed or a false PIN is entered, the robotic mower continues its current action after 60 seconds.

10 Stopping the robot mower and activating the device lock

10.1 Stopping the robotic mower and activating the device lock

WARNING

- The robot mower may unintentionally be switched on if the robot mower is not stopped and shut down by activating the device lock as described in this User Manual. This may result in serious injury to people and damage to property.
  - ► Stop the robot mower and activate the device lock during transport, storage, cleaning, servicing and repair or when there is changed or unusual behavior.



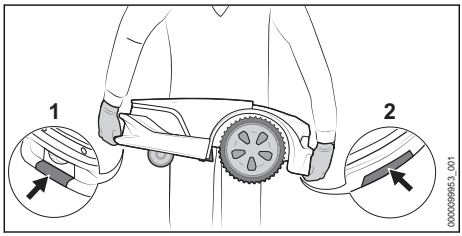
- Press STOP (1).
  The robot mower is stopped and locked.
- Press and hold STOP (1) until the light strip (2) fully lights up red.
- Press STOP (1).
  The light strip (2) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated. The robot mower can be transported, stored, cleaned or serviced.

11 Transporting

11.1 Transporting the robot mower

- Stop the robot mower and activate the device lock.

Carrying the robot mower



- Wear work gloves made of robust material.
- Carry the robot mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).

Transporting the robot mower in a vehicle

- Secure the robot mower so that it does not tip over and cannot move.

11.2 Transporting the Battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

- Check that the battery is in a safe condition.
- Pack the battery in packaging in such a way that it cannot move inside the packaging.
- Secure the packaging so that it cannot move.

The battery is subject to the Carriage of Dangerous Goods regulations. The battery is classified as UN 3480 (lithium ion batteries) and has been tested pursuant to UN Manual Tests and Criteria Part III, Subsection 38.3.

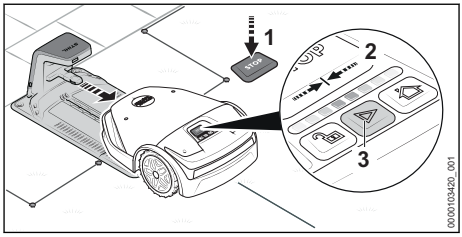
The transport regulations can be found at www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Storing

12.1 Preparing the robotic mower for storage

STIHL recommends when the robotic mower is not used for longer periods of time, e.g., winter break, to put it into "hibernation". "Hibernation" deactivates all unnecessary extra functions of the robotic mower and ensures a low discharge of the battery.

- If the "Access functions" have been activated in the "MY iMOW®" app: Deactivate the "Access functions".
- If the robotic mower's state of charge is below 50%: charge the robotic mower until its state of charge exceeds 50%.



- Remove the robotic mower from the docking station.

Press the following key combination one after the other:

- Press STOP (1).
  The robot mower is stopped and locked.
- Press and hold STOP (1) until the light strip (2) fully lights up red.
- Press STOP (1).
  The light strip (2) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated.
- Press and hold STOP (1) until the light strip (2) fully lights up red and finally flashes red twice.
  The hibernation mode is activated. All extra functions are deactivated.

After the winter break, the robot mower must be activated so that it is operational again:

- Move robotic mower to the mowing area.
- Press START (3).
  The "hibernation" mode is deactivated and the robotic mower is once again operational.

12.2 Storing the robotic mower

- ► Store the robotic mower so that the following conditions have been met:
  - – The robot mower is out of the reach of children.
  - – The robotic mower is clean and dry.
  - – The robotic mower is in an enclosed space.
  - – The robotic mower's battery is charged.
  - – Do not store the robotic mower outside of the specified temperature limits, 🕮 17.6.
  - – The robotic mower cannot tip over.
  - – The robotic mower cannot roll away.
  - – The robot mower is horizontal on its wheels.
  - – No objects are placed on the robot mower.

The robot mower can also be stored on a wall holder. The wall holder is available as an accessory.

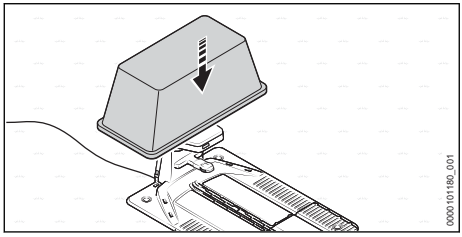
NOTICE

- ■ If the robotic mower is not stored as described in this User Manual, the battery may become deeply discharged and irreparably damaged.
  - ► Charge the battery of the robotic mower before storage.

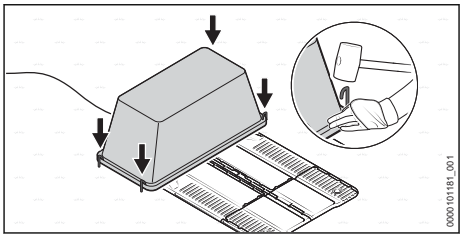
12.3 Storing the docking station, charging cable and power supply

During longer periods of non-use, e.g. in winter, the docking station, charging cable and power supply may remain in the mowing area.

- ► Disconnect the power supply's mains plug from the wall socket.
- ► Protect the mains plug against weather conditions.
- ► Clean all components.



- ► Cover the docking station, e.g., with a large pail or a mortar bucket.



- ► Secure the pail or mortar bucket to the ground with pegs.

Dismantling the docking station, charging cable and power supply

To store the wall holder available as an accessory, or if covering is not possible, the docking station, charging cable and power supply can also be removed.

- ► Disconnect the power supply's mains plug from the wall socket.
- ► Clean all components.
- ► Disconnect the charging cable from the docking station and power supply and coil it.
- ► Remove power supply and coil up connecting cable.
- ► Disconnect perimeter wire and guide wire from the docking station.
- ► Grease wire ends to protect against corrosion and weather conditions.
- ► Remove the docking station.

13 Cleaning

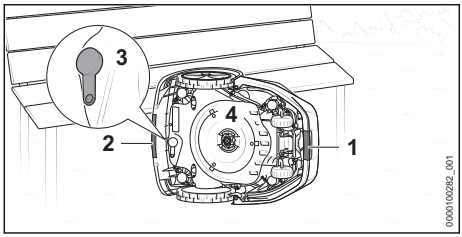
13.1 Cleaning the robotic mower

⚠ WARNING

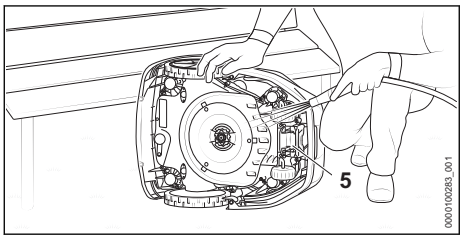
- ■ The cutting edges of the blades are sharp. There is a risk of cutting oneself.
  - ► Wear work gloves made of robust material.

Regularly clean the robotic mower. The cleaning intervals depend on the conditions of use and may be affected by humidity, the type of grass and the rate of grass growth.

- ► Stop the robotic mower and activate the device lock.



- Grip the robotic mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).
- Place the robot mower on its side and secure it against falling over.
- Check the plug (3) of the diagnostic socket for damage and tight fit.
- If the blade disk (4) is heavily soiled, remove the blade disk (4).



- Remove the dirt with a wooden rod or a soft brush. If necessary, use a ph-neutral detergent. STIHL recommends STIHL Multiclean.
- Rinse off loose dirt with a gentle water jet.
- Clean the underside of the robotic mower with a damp cloth.
- Cleaning the blades and the blade disk.
  To achieve good mowing results and trouble-free operation, the blades must rotate freely.
- Clean the charging contacts (5) with a damp cloth.
- Clean the hood and control panel with a damp cloth.

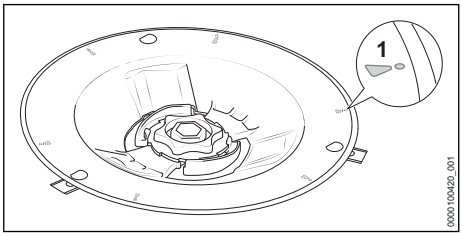
13.2 Cleaning the docking station, power supply, charging cable and plug connections

- Disconnect the power supply's mains plug from the wall outlet.
- Clean the docking station, power supply and charging cable with a damp cloth.
  - If necessary, remove built-up dirt with a soft brush.
- Clean plug connections with a dry lint-free cloth.
  - If necessary, remove built-up dirt with a brush.

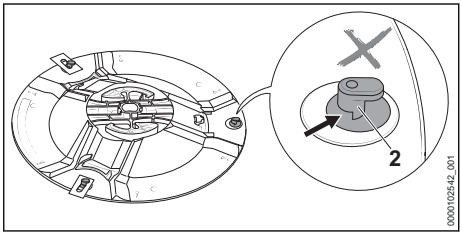
14 Maintenance and replacement of blades

14.1 Visual inspection

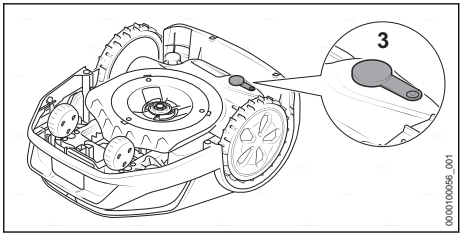
- Regularly check the robot mower:
  - Cleanliness of the charging contacts
  - Check the hood and protective strip for damage
  - Check that the wheels run smoothly
    Check the blades for damage, wear, cracks and smooth running.
    - The blades can be typically used for several weeks. The durability of the blades can be greatly affected by the set mowing times, the grass texture, the grass growth, sand, branches or leaves on the mowing area.



  - Check the blade disk for damage and wear.
    - If the wear marks (1) are worn through and holes are formed: Replace the mowing unit.



  - Check the L-pins (2) for damage and wear.
    - If the L-pins (2) are more than half-worn: Replace the mowing unit.



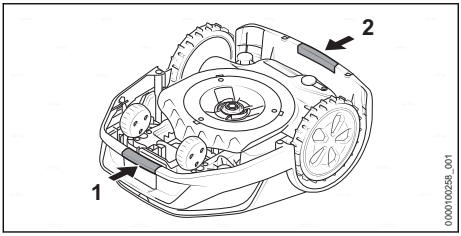
  - Check the plug (3) of the diagnostic socket for damage and tight fit.

14.2 Replacing the blades

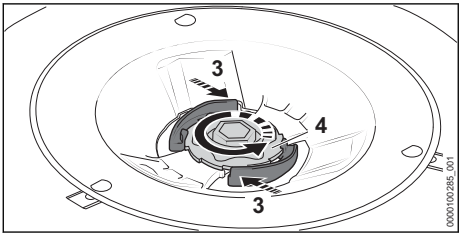
WARNING

- The cutting edges of the blades are sharp. There is a risk of cutting oneself.
  - ► Wear work gloves made of robust material.

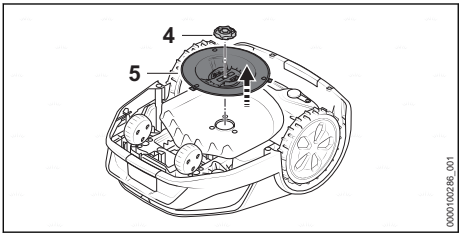
► Stop the robotic mower and activate the device lock.



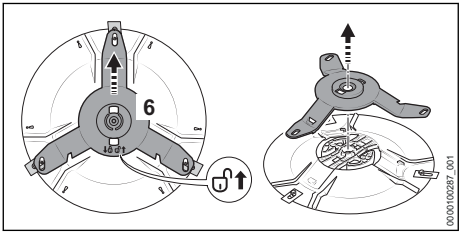
► Grip the robotic mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).
► Turn the robot mower on its back.



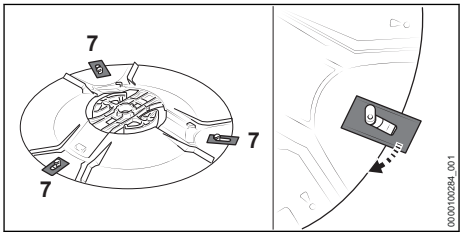
► Press and hold the lever (3).
► Rotate the nut (4) counterclockwise until it can be removed.



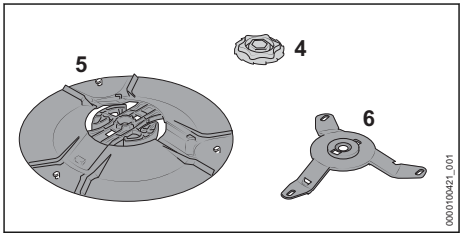
► Remove the nut (4).
► Remove the blade disk (5).



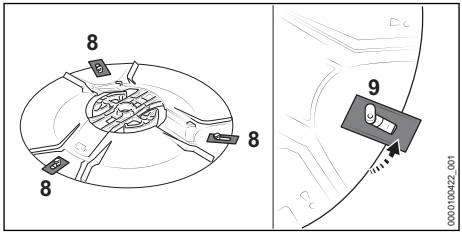
► Push the blade carrier (6) in the direction indicated by the arrow.
The blade carrier (6) is unlocked.
► Remove the blade carrier (6).



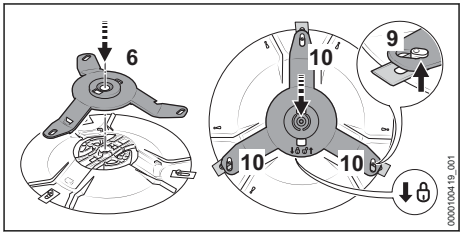
► Detach all old blades (7).



► Clean, blade disk (5), blade carrier (6) and nut (4).



► Attach new blades (8). Insert only one blade per L-pin (9).
The blades can be oriented in any direction.
The blades can move freely around the L-pin.



► Put on the blade carrier (6).

- Push the blade carrier (6) in the direction of the arrow and make sure that all three arms (10) underneath the L-pins (9) are positioned.
  The blade carrier (6) is locked.
- Position the blade disk (5) on the robotic mower.
- Turn the nut (4) clockwise.
- Securely tighten the nut (4) by turning it clockwise.
  The levers (3) engage audibly.

15 Repairing

15.1 Repairing the robotic mower, battery, mowing unit, docking station and power supply

Users cannot repair the robotic mower, battery, docking station and power supply themselves.

Damaged or worn blades and the mowing unit can be replaced.

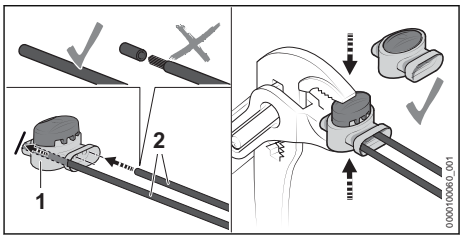
- If the robotic mower, battery, docking station, charging cable, power supply or connecting cable is damaged: Do not use the robotic mower, battery, docking station, charging cable, power supply or connecting cable and contact a STIHL authorized dealer.
- If a blade is damaged or worn:
  - Stop the robot mower and activate the device lock.
  - Replace all blades. The blades cannot be re-sharpened.
- If the blade disk or the L-pins on the blade disk are damaged or worn:
  - Stop the robotic mower and activate the device lock.
  - Replace the mowing unit.
- If warning labels are illegible or damaged: Have the warning labels replaced by a STIHL authorized dealer.

15.2 Extending or repairing perimeter wire or guide wire

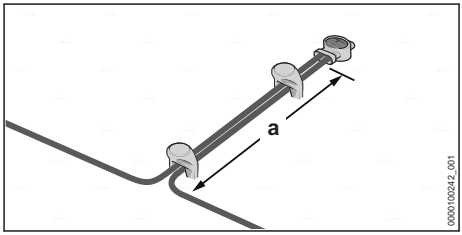
The perimeter wire or guide wire can be extended or repaired using wire connectors.

Wire connectors are filled with gel to prevent premature wear or corrosion of the wire ends.

- Make sure that the overall length of the perimeter wires does not exceed the maximum length of 850 m.



- Insert the wire ends (2) into the wire connectors (1).
  Do not strip the wire ends.
- Press the wire connector (1) together up to the limit stop with a pair of pliers.



- Route perimeter wires at least for a length of a = 5 cm parallel and close together without the perimeter wires crossing over each other.

16 Troubleshooting

16.1 Troubleshooting the robotic mower

Most faults are indicated in the MY iMOW® app and by red light patterns on the robotic mower or docking station.

Proceed as follows for troubleshooting:

- Follow the instructions in the MY iMOW® app.

or

- Press the LOCK pushbutton on the control panel and follow the audible instructions.

Error	Light strips on the robot mower or docking station	Cause	Remedy
The robotic mower interrupts the installation of the team function.	The light strip flashes red twice.	There are already settings on the robotic mower that are interfering with the team function.	► Reset the robotic mower to the default setting in the MY iMOW® app.
		The sequence for installing the team function has not been complied with.	► Reset all robotic mowers to the default setting in the MY iMOW® app. ► Install the team function in descending order, 🕮 5.7.2.
		There is an error on the perimeter wire or guide wire.	► Make sure that the perimeter wire and guide wire are undamaged. ► Make sure that the perimeter wire or guide wire is correctly connected to the docking station, 🕮 5.6.1. ► Make sure that the perimeter wire and guide wire are correctly connected to the wire connector, 🕮 5.5.1.
		The PIN protector on the robotic mower is activated.	► Deactivate PIN protection in the MY iMOW® app.
The robotic mower stops on the way back to the docking station.		The battery is discharged.	► Make sure that the perimeter wire does not exceed the maximum length, 🕮 17.1. ► Optimize installation of the guide wire. ► Install another guide wire within the mowing area. ► Carry the robot mower to the docking station for charging. ► If possible, in a mowing area with a slope, position the docking station in the lower area of the slope.
The robot mower fails to start the mowing process as expected.	Illuminated strips light up blue.	The robot mower is restarting.	► Wait until the restart has been completed. The robot mower then automatically starts the mowing process.
	Light strips light up red. The LED on the docking station lights up red.	There is an error on the perimeter wire or guide wire.	► Make sure that the perimeter wire and guide wire are undamaged. ► Make sure that the perimeter wire or guide wire is correctly connected to the docking station. ► Make sure that the perimeter wire and guide wire are correctly connected to the wire connector. ► Follow the instructions in the MY iMOW® app.
The robotic mower is not charging.	Light strips light up red. The LED on the docking station lights up red.	There is a fault in the robot mower, battery, power supply or docking station.	► Make sure that the charging contacts on the docking station and robotic mower are clean. ► Follow the instructions in the MY iMOW® app. ► If the error persists: Do not try to continue to charge the robotic mower; remove the mains plug of the connecting cable from the socket outlet and contact a STIHL authorized dealer.

17 Specifications

17.1 STIHL iMOW® 7.0 PRO robotic mower

Specifications
- Cutting width: 28 cm
- Cutting height - electric: 20 mm to 60 mm
- Speed of the blade disk: 2400 rpm
- Mowing speed: 0.5 m/s
- Dimensions:
  - Height: 291 mm
  - Width: 525 mm
  - Length: 705 mm
- Weight: 16 kg
- Protection class: III
- Degree of protection: IP56
- Maximum mowing area (single robotic mower): 5000 m²
- Maximum mowing area (team of 2 robotic mowers): 5500 m²
- Maximum mowing area (team of 3 robotic mowers): 8000 m²
- Active time 1000 m² (single robotic mower per week) [4]: 20 h
- Maximum length of the perimeter wire on mowing areas ≤ 5000 m²: 850 m
- Maximum length of the perimeter wire on mowing areas ≥ 5000 m²: 460 m
- Maximum gradient: 45%

Bluetooth®
- Data connection: Bluetooth® 5.1. The mobile device must be compatible with Bluetooth® Low Energy 5.0 and support Generic Access Profile (GAP).
- Frequency band: ISM band 2.4 GHz
- Maximum RF power transmitted: 1 mW
- Signal range: approx. 10 m. The signal strength depends on the ambient conditions and the mobile device. The signal range can vary greatly depending on local conditions and the receiver used. The range may be perceptibly reduced inside enclosed rooms and through metal barriers (such as walls, shelves or cases).
- Requirements for the operating system of the mobile device: See info.myimow.stihl.com

Radio network (WLAN)
- Network standard: IEEE 802.11b/g/n
- Frequency band: 2.4 GHz
- Maximum RF power transmitted: 100 mW

Mobile phone connection
- Format of the SIM card: eSIM
- Frequency bands
  - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Radiated maximum transmission power: 2 W
- Average data volume per month: See FAQs at https://support.stihl.com

Network data sheet

Communication with STIHL IoT platform
- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection
- Protocol and port: MQTT via TCP (8883)

Network configuration
- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection
- Protocol and port: DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)

Communication with the "MY iMOW®" app
- Interface: Bluetooth® Low Energy
- Protocol and port: proprietary via GATT

Time synchronization
- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection
- Protocol and port: NTP via TCP/UDP (123)

Resolution of domain names and addresses
- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection
- Protocol and port: DNS via TCP/UDP (53)

OTA update, check of online status of the robotic mower, communication with STIHL IoT platform
- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection
- Protocol and port: HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Sensor data

Position data receiver / GNSS sensor
- Location data (length, width, height)

17.2 Blades
- Number of blades: 3

17.3 STIHL AAI battery

The battery has been installed in the robot mower and must only be removed by a STIHL authorized dealer.

[4]Under ideal conditions (few obstacles, simple geometry and low gradients in garden, moderate growth of lawn)

– Battery technology: lithium-ion
– Voltage: 36 V
– Capacity in Ah: see rating label
– Energy content in Wh: see rating label
– Weight in kg: see rating label

17.4 Docking station and power supply

Docking station
– Protection class: III
– Degree of protection: IPX5
– Weight: 4.0 kg
– Perimeter wire and guide wire
  – Voltage: 42 V DC
  – Frequency range: 1.4 kHZ to 20 kHz

Power supply
– Market-dependent versions:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Weight: 2.0 kg
– Rated voltage: see rating plate
– Frequency: see rating plate
– Rated power: see rating plate
– Charging current: See rating plate
– Protection class: II
– Degree of protection: IP 67

17.5 Extension Cords

If an extension cord is used, the cross sectional area of its conductors must meet the following minimum requirements – depending on the line voltage and length of the extension cord:

If rated voltage on the rating label is 220V to 240V:
– Cord length up to 20 m: AWG 15 / 1.5 mm²
– Cord length 20 m up to 50 m: AWG 13 / 2.5 mm²

If rated voltage on the rating label is 100V to 127V:
– Cord length up to 10 m: AWG 14 / 2.0 mm²
– Cord length 10 m up to 30 m: AWG 12 / 3.5 mm²

17.6 Temperature limits

WARNING

- The battery in the robot mower is not protected against all environmental conditions. If the battery is exposed to certain environmental conditions, it may catch fire or explode. This may result in serious injury to people and damage to property.
  - ► Do not charge the battery below 5°C or above 40°C.
  - ► Do not use the robot mower below 5°C or above 40°C.
  - ► Do not use the docking station and power supply below 5°C or above 40°C.
  - ► Do not store the robot mower below 0°C or above 40°C.
  - ► Do not store the docking station and power supply below -20°C or above +60°C.

17.7 Recommended temperature ranges

For optimum performance of the battery installed in the robot mower and of the docking station and power supply, observe the following temperature ranges:
– Charging: 5°C to 40°C
– Use: 5°C to 40°C
– Storage of robot mower: 0°C to 40°C
– Storage of docking station and power supply: -20°C to 60°C

If the battery is charged, used or stored outside the recommended temperature ranges, performance may be reduced.

17.8 Noise values

The K value for the sound power level is 2 dB(A).
– Sound power level measured according to 2000/14 EC: 59 dB(A).
– Sound power level guaranteed according to 2000/14 EC: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH is an EC regulation and stands for the Registration, Evaluation, Authorisation and Restriction of Chemical substances.

For information on compliance with the REACH regulation see www.stihl.com/reach.

18 Spare Parts and Accessories

18.1 Spare parts and accessories

STIHL These symbols indicate original STIHL spare parts and original STIHL accessories.

STIHL recommends the use of original STIHL spare parts and accessories.

Despite ongoing market observation, STIHL is unable to judge the reliability, safety and suitability of other manufacturers' spare parts and accessories; accordingly, STIHL cannot warrant for the use of those parts.

Original STIHL spare parts and original STIHL accessories are available from STIHL dealers.

19 Decommissioning and disposal

19.1 Decommissioning robotic mower

The robotic mower is connected to the personal STIHL account, with mobile devices and private wireless networks (WLAN). For safety reasons, all connections should be disconnected and personal data deleted before the robotic mower is discarded, sold or loaned out.

- ► Reset the robotic mower to the factory defaults via the "MY iMOW®" app.
  Passwords and connected devices are then deleted.
- ► Remove the robotic mower from the user account via the "MY iMOW®" app.

19.2 Disposal of the robot mower

Contact local authorities or a STIHL authorized dealer for information on disposal.

Improper disposal can be harmful to health and pollute the environment.

The robot mower contains a built-in rechargeable battery, which must be disposed of separately.

- ► Return the robot mower to a STIHL authorized dealer for disposal.
  The STIHL authorized dealer will remove the built-in battery from the robot mower for separate disposal.
- ► Take STIHL products including packaging to a suitable collection point for recycling in accordance with local regulations.
- ► Do not dispose with domestic waste.

20 EC Declaration of Conformity

20.1 STIHL iMOW® 7.0 PRO Robotic Mower

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Germany

declares under our sole responsibility that
- Designation: Robotic mower
- Manufacturer's brand: STIHL
- Model: iMOW® 7.0 PRO
- Serial number: IA01

and
- Designation: Docking station
- Manufacturer's brand: STIHL
- Type: Docking station
- Serial number: IA01

conforms to the specifications of the Directives 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU and has been developed and built in compliance with the versions of the following standards valid at the production date:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Participating notified body: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, No. 0366, has verified the conformity in accordance with Annex III Module B of the Directive 2014/53/EU and has issued the following EU type examination certificate: 40055521.

The technical documents are stored at ANDREAS STIHL AG & Co. KG Product Approval.

The year of construction, the country of manufacture and the machine number are shown on the robotic mower.

Waiblingen, 2024-02-16

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

pp

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 UKCA Declaration of Conformity

21.1 STIHL iMOW® 7.0 PRO Robotic Mower

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Germany

declares under our sole responsibility that
– Designation: Robotic mower
– Manufacturer's brand: STIHL
– Model: iMOW® 7.0 PRO
– Serial number: IA01

and
– Designation: Docking station
– Manufacturer's brand: STIHL
– Type: Docking station
– Serial number: IA01

conforms to the specifications of the UK regulations The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 and has been developed and built in compliance with the versions of the following standards valid at the production date: EN 50636-2-107,
EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2,
EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311,
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11),
ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07),
ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11),
ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03),
ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04),
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09),
ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09),
ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07),
ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01),
ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Safety updates are provided at intervals of 24 months.

The technical documents are stored at ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

The year of construction, the country of manufacture and the machine number are shown on the robotic mower.

Waiblingen, 2024-04-29

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

pp

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Addresses

www.stihl.com

23 Open Source Software

23.1 Open source software

This product contains copyright protected open source software that has been published by the respective copyright holders under certain license terms such as GNU General Public License (GPL), GNU Lesser General Public License (LGPL), Apache License or similar licenses. If copyright protected notes, terms of use or license terms are contained in this User Manual that contradict the terms of an applicable open source license, they are not used in the User Manual. The use and dissemination of the contained open source software is subject exclusively to the respective open source license. Insofar as the applicable license grants you the right to the source code of this software and/or other additional data, you can obtain the source code from us during a period of three years after our last delivery of the product and if the license terms require it for as long as we offer customer support for the product. To obtain the complete corresponding source code from us, you can send your request with information of the product name, serial number and version of the corresponding software to the following address: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. We reserve the right to charge you the costs of the data carrier as well as ship-

ping costs. You can find additional information at the following website: https://open-source.stihl.com

Índice

1 Prólogo....124
2 Informaciones relativas a estas instrucciones para la reparación....124
3 Sinopsis....125
4 Indicaciones relativas a la seguridad....127
5 Utilizar el robot cortacésped en equipo...137
6 Utilizar el robot cortacésped como máquina única....150
7 Conectar la interfaz inalámbrica Bluetooth® 173
8 Patrón luminoso en el robot cortacésped y en la estación de carga....174
9 Manejar y ajustar el robot cortacésped...175
10 Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo....177
11 Transporte....177
12 Almacenamiento....177
13 Limpiar....179
14 Mantenimiento y cambio de las cuchillas180
15 Reparación....181
16 Subsanar las perturbaciones....182
17 Datos técnicos....184
18 Piezas de repuesto y accesorios....186
19 Puesta fuera de servicio y gestión como residuo....186
20 Declaración de conformidad UE....186
21 Declaración de conformidad UKCA....187
22 Direcciones....188
23 Software open source....188

1 Prólogo

Distinguidos clientes,

Nos alegramos de que se hayan decidido por STIHL. Desarrollamos y confeccionamos nuestros productos en primera calidad y con arreglo a las necesidades de nuestros clientes. De esta manera conseguimos elaborar productos altamente fiables incluso en condiciones de esfuerzo extremas.

STIHL también presta un Servicio Postventa de primera calidad. Nuestros comercios especializados garantizan un asesoramiento e instrucciones competentes así como un amplio asesoramiento técnico.

STIHL se declara expresamente a favor de tratar la naturaleza de forma sostenible y responsable.

Estas instrucciones de servicio pretenden asistirle para hacer un uso ecológico y seguro de su producto STIHL durante toda su vida útil.

Le agradecemos su confianza y le deseamos que disfrute de su producto STIHL.

Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANTE: LEER ANTES DE USAR Y GUARDAR.

2 Informaciones relativas a estas instrucciones para la reparación

2.1 Documentación vigente

Las normas de seguridad locales están en vigor.

- Además de este manual de instrucciones, se deben leer detenidamente y con máxima atención los siguientes documentos:
  - Información de seguridad sobre acumuladores STIHL y productos con acumulador incorporado: www.stihl.com/safety-data-sheets

Encontrará más información sobre el robot cortacésped STIHL, los accesorios compatibles y las preguntas frecuentes en support.stihl.com, info.myimow.stihl.com o en un distribuidor especializado STIHL.

La marca verbal Bluetooth® y el símbolo Bluetooth® (logotipos) son marcas comerciales registradas y son propiedad de Bluetooth SIG, Inc. Cualquier uso de esta marca verbal/símbolo por parte de STIHL se realiza bajo licencia.

El robot cortacésped está equipado con una interfaz inalámbrica Bluetooth®, una interfaz de red inalámbrica y una interfaz de telefonía móvil. Se deben respetar las restricciones de funcionamiento locales (por ejemplo, en aviones u hospitales).

Traducción del manual de instrucciones original
0000011041_006_E

Impreso en papel blanqueado sin cloro.
El papel es reciclable.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

2.2 Marca de las indicaciones de advertencia en el texto

⚠ PELIGRO

- La indicación hace referencia a peligros que pueden provocar lesiones graves o la muerte.
  - ► Con las medidas mencionadas se pueden evitar lesiones graves o mortales.

⚠ ADVERTENCIA

- La indicación hace referencia a peligros que **pueden** provocar lesiones graves o la muerte.
  - ► Con las medidas mencionadas se pueden evitar lesiones graves o mortales.

INDICACIÓN

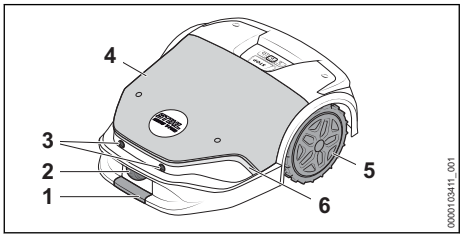
- La indicación hace referencia a peligros que pueden provocar daños materiales.
  - ► Con las medidas mencionadas se pueden evitar daños materiales.

2.3 Símbolos en el texto

Este símbolo remite a un capítulo de este manual de instrucciones.

3 Sinopsis

3.1 Robot cortacésped



1 Punto de agarre delantero
El robot cortacésped se puede levantar y transportar agarrándolo simultáneamente por los puntos de agarre delantero y trasero.

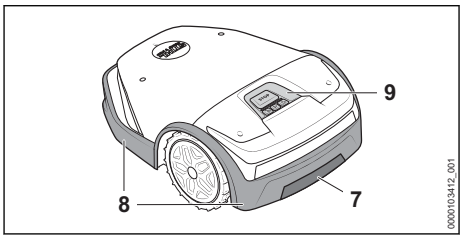
2 Contactos de carga
Los contactos de carga conectan el robot cortacésped con la estación de carga.

3 Sensores de ultrasonido
Los sensores de ultrasonido detectan obstáculos.

4 Cubierta
La cubierta está montada de forma elástica y mediante un sensor de impacto se detectan los obstáculos en la superficie de corte.

5 Ruedas motrices
Las ruedas motrices impulsan el robot cortacésped.

6 Tira luminosa
La tira luminosa indica el estado del robot.

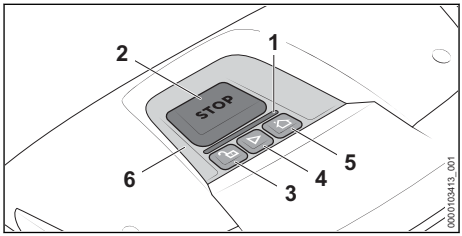


7 Punto de agarre trasero
El robot cortacésped se puede levantar y transportar agarrándolo simultáneamente por los puntos de agarre delantero y trasero.

8 Regleta protectora
La regleta protectora protege al usuario contra objetos despedidos hacia arriba y contra el contacto con las cuchillas.

9 Panel de mando
El panel de mando contiene los pulsadores y el sensor de lluvia.

3.2 Panel de mando



1 Tira luminosa
La tira luminosa indica el estado del robot y muestra qué combinación de teclas hay que pulsar para realizar una acción determinada.

2 Pulsador "STOP"
Este pulsador detiene el robot y el mecanismo de corte. Este pulsador sirve también para activar el bloqueo de la máquina.

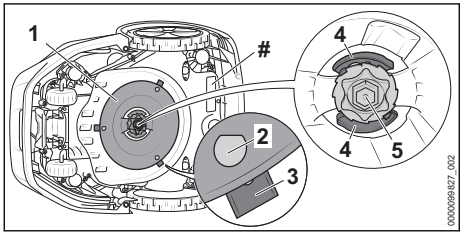
3 Pulsador "CIERRE"
Este pulsador desbloquea el robot en relación con una combinación de teclas indicada.

4 Pulsador "START"
Este pulsador inicia el servicio de corte.

5 Pulsador "CASA"
Este pulsador envía el robot de vuelta a la estación de carga o bien interrumpe el trabajo de corte actual si el robot está en la estación de carga.

6 Sensor de lluvia
El sensor de lluvia reacciona a la humedad. Según el ajuste, el robot cortacésped puede tener en cuenta las condiciones del entorno en su plano de corte.

3.3 Mecanismo de corte



1 Disco de corte
El disco de corte sirve para fijar las cuchillas.

2 Perno en L
Los pernos en L sirven para enganchar las cuchillas.

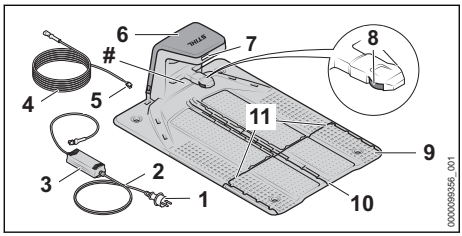
3 Cuchillas
Las cuchillas cortan la hierba.

4 Palanca
Las palancas aseguran las tuercas.

5 Tuerca
La tuerca fija el disco de corte.

 # Rótulo de potencia con número de máquina

3.4 Estación de carga y fuente de alimentación



1 Enchufe de red
La clavija conecta el cable de conexión a una toma de corriente.

2 Cable de conexión
El cable de conexión conecta la fuente de alimentación al enchufe de red.

3 Fuente de alimentación
La fuente de alimentación suministra energía a la estación de carga.

4 Cable de carga
El cable de carga conecta la fuente de alimentación a la estación de carga.

5 Enchufe
El enchufe conecta el cable de carga a la estación de carga.

6 Cubierta
La cubierta tapa la estación de carga y protege la electrónica interior.

7 LED
El LED indica el estado de la estación de carga.

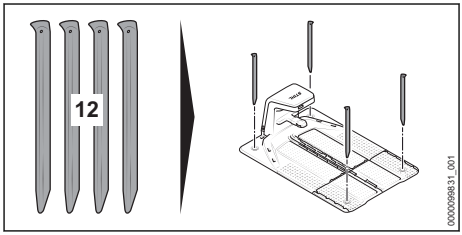
8 Contactos de carga
Los contactos de carga conectan la estación de carga al robot cortacésped.

9 Plataforma
La plataforma es la base de la estación de carga.

10 Canal de alambres
En el canal de alambres del centro se tiende el alambre conductor.

11 Canal de alambres
En los canales de alambres del exterior se tiende el alambre delimitador.

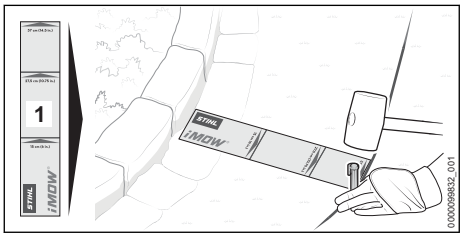
 # Rótulo de potencia con número de máquina



12 Clavos para la tierra
Los cuatro clavos para la tierra fijan la estación de carga en el suelo.

3.5 iMOW® Ruler y kit de instalación

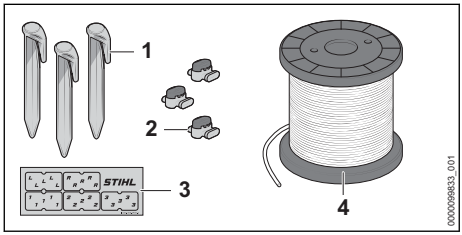
iMOW® Ruler



1 **iMOW® Ruler**
El Ruler facilita el tendido de cables y sirve para mantener la distancia correcta.

Kit de instalación

El kit de instalación se necesita para poner en marcha el robot cortacésped y no está incluido en el volumen de suministro del robot. Los kits de instalación adecuados se pueden adquirir como accesorio para los diferentes tamaños de jardín.



1 **Clavo de fijación**
El clavo de fijación fija el alambre delimitador y el alambre conductor.

2 **Conector de cable**
El conector de alambres une los extremos de estos.

3 **Marcadores de cables**
Los marcadores de cables sirven para marcar los extremos de los cables en el interior de la estación de carga. Estos facilitan la asignación de los extremos de los cables para conectarlos al borne correcto.

4 **Rollo de alambre**
El rollo de alambre se necesita para el tendido del alambre delimitador y el alambre conductor.

3.6 Símbolos

Los símbolos pueden encontrarse en el robot cortacésped, en la estación de carga, la fuente de alimentación o el acumulador y significan lo siguiente:

Este símbolo indica el diámetro del disco de corte.

Este símbolo indica el sentido para desenclavar el portacuchillas al cambiar las cuchillas.

Este símbolo indica el sentido para enclavar el portacuchillas al cambiar las cuchillas.

Clase de protección 2, aislamiento doble.

No echar este producto a la basura doméstica.

El dato junto al símbolo indica el contenido de energía del acumulador según la especificación del fabricante de las células. El contenido de energía disponible en la aplicación es más bajo.

1 LED luce en rojo. El acumulador está demasiado caliente o demasiado frío.

4 LED parpadean en rojo. Hay una avería en el acumulador.

4 Indicaciones relativas a la seguridad

4.1 Símbolos de advertencia

Los símbolos de advertencia en el robot cortacésped, en la estación de carga, la fuente de alimentación o el acumulador montado significan lo siguiente:

Tener en cuenta las indicaciones de seguridad y sus respectivas medidas.

Leer detenidamente y con máxima atención el manual de instrucciones y guardarlo.

Tener en cuenta las indicaciones de seguridad relativas a los objetos que pueden salir despedidos y sus respectivas medidas.

Mantener la distancia de seguridad.

No tocar el disco con las cuchillas cuando está girando.

No subirse al robot cortacésped ni sentarse en él.

Parar el robot cortacésped durante el transporte, el almacenamiento, la limpieza, el mantenimiento, la reparación o si se percibe un cambio en el funcionamiento y activar el bloqueo del mismo.

Mantener a los niños apartados del robot cortacésped y de la superficie de corte.

Mantener a los animales apartados del robot cortacésped y de la superficie de corte.

No sumergir el acumulador en líquidos.

Proteger el acumulador del calor y el fuego.

4.2 Uso previsto

El robot cortacésped STIHL iMOW® 7.0 PRO sirve para cortar hierba y hacer mulching.

La estación de carga STIHL y la fuente de alimentación suministradas DM210X-420X cargan el robot cortacésped STIHL iMOW® 7.0 PRO.

El robot, la estación de carga y la fuente de alimentación se pueden utilizar bajo la lluvia.

El robot cortacésped recibe energía de un acumulador STIHL AAI. El acumulador está montado en el robot y solo lo puede desmontar un distribuidor especializado STIHL.

El robot se puede configurar y manejar por medio de la aplicación "MY iMOW®" o el portal STIHL connected. La gama de funciones del portal STIHL está parcialmente limitada en comparación con la aplicación "MY iMOW®.

⚠ ADVERTENCIA

- Las estaciones de carga, las fuentes de alimentación y los acumuladores no autorizados por STIHL para el robot cortacésped pueden originar incendios y explosiones. Las personas pueden resultar gravemente heridas o morir.
  - ► Utilizar el robot cortacésped con el acumulador STIHL AAI montado.
  - ► Cargar el robot cortacésped STIHL iMOW® 7.0 PRO en la estación de carga STIHL y una fuente de alimentación STIHL DM210X-420X.
- En el caso de que el robot cortacésped, el acumulador, la estación de carga o la fuente de alimentación no se utilicen de forma adecuada, las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales y se pueden producir daños materiales.
  - ► Utilizar el robot cortacésped, la estación de carga y la fuente de alimentación tal y como se especifica en este manual de instrucciones.

4.3 Requisitos para el usuario

⚠ ADVERTENCIA

- Los usuarios no instruidos no pueden detectar ni calcular los peligros del robot cortacésped, la estación de carga y la fuente de alimentación. El usuario u otras personas pueden sufrir lesiones graves o mortales.

  - ► Leer detenidamente y con máxima atención el manual de instrucciones y guardarlo.
  - ► En el caso de prestar el robot, la estación de carga o la fuente de alimentación a otra persona: entregarle el manual de instrucciones.
  - ► Asegurarse de que el usuario cumpla los siguientes requisitos:
    - – El usuario está descansado.
    - – El usuario tiene capacidad física, sensorial y psíquica para manejar el robot cortacésped, la estación de carga y la fuente de alimentación y trabajar con ellos. Si la capacidad del usuario para ello está limitada corporal, sensorial o mentalmente, solo podrá trabajar con este robot bajo supervisión o tras haber sido instruido por una persona responsable. Esto incluye también todos los trabajos con el robot cortacésped y en este mismo, en la estación de carga, la fuente de alimentación, el cable de carga y en el alambre conductor y el alambre delimitador.
    - – El usuario puede detectar ni calcular los peligros del robot cortacésped, la estación de carga y la fuente de alimentación.

– El usuario es mayor de edad o se está formando profesionalmente bajo tutela en el marco de las normativas nacionales.
– El usuario ha recibido instrucciones de un distribuidor especializado STIHL o de una persona especializada antes de trabajar por primera vez con el robot cortacésped, la estación de carga y la fuente de alimentación.
– El usuario no está afectado por alcohol, medicamentos o drogas.
– Durante la instalación, el manejo, la limpieza, el mantenimiento y el transporte del robot cortacésped, mantener el equilibrio, adoptar una postura segura y no correr.
– Los conceptos "manejo", "uso" y "utilización" abarcan todos los trabajos en el robot cortacésped, la estación de carga, la fuente de alimentación, el cable de carga, el alambre conductor y el alambre delimitador, así como todos los accesorios del iMOW®.

► En caso de dudas: acudir a un distribuidor especializado STIHL.

4.4 Ropa y equipamiento

⚠ ADVERTENCIA

- Durante el tendido del alambre delimitador o el alambre conductor y al fijar la estación de carga, pueden salir despedidos objetos a gran velocidad hacia arriba al introducir golpeando los clavos de fijación o los ganchos en la tierra. El operario puede resultar lesionado.
  ► Ponerse gafas protectoras muy pegadas. Las gafas protectoras adecuadas están verificadas según la norma EN 166 o según las normativas nacionales y se pueden adquirir en un comercio con la correspondiente marcación.
  ► Ponerse guantes de trabajo de material resistente.
- Durante el trabajo de corte pueden salir objetos despedidos hacia arriba a alta velocidad. El operario puede resultar lesionado.
  ► Si hay que pisar la superficie de corte durante el trabajo:
  – Utilizar pantalones largos de material resistente.
  – Llevar calzado resistente y cerrado con suela antideslizante.
- La ropa inadecuada se puede quedar atrapada en madera, matorrales y en el robot. Los usuarios que no lleven ropa adecuada pueden resultar gravemente lesionados.
  ► Usar ropa ceñida.
  ► Quitarse pañuelos y joyas.
- Durante la limpieza, el mantenimiento o el transporte, el usuario puede entrar en contacto con las cuchillas. El operario puede resultar lesionado.
  ► Utilizar guantes de trabajo de material resistente.
- Si el usuario lleva calzado no apropiado, se puede resbalar. El operario puede resultar lesionado.
  ► Si hay que pisar la superficie de corte durante el trabajo: llevar calzado resistente y cerrado con suela antideslizante.

4.5 Sector de trabajo y entorno

4.5.1 Robot cortacésped y superficie de corte

⚠ ADVERTENCIA

- Las personas ajenas, los niños y los animales no pueden detectar ni calcular los peligros del robot cortacésped y los objetos despedidos hacia arriba. Las personas ajenas, los niños y los animales pueden sufrir lesiones graves y daños materiales.

  ► Mantener alejados de la superficie de corte a personas ajenas, a los niños y los animales durante el trabajo de corte.
  ► En caso de utilizar el robot cortacésped en superficies de acceso público: acordonar la superficie de corte y colocar una señal con el texto de advertencia "¡Atención!" ¡Cortacésped automático! Mantener alejados y vigilados a los niños y los animales. Observar las normativas locales.
  ► Asegurarse de que los niños no puedan jugar con el robot cortacésped.
  ► Cercar la superficie de corte con un alambre delimitador tal y como se describe en este manual de instrucciones. Las superficies a excluir de la actividad del robot cortacésped se han de limitar utilizando el alambre delimitador.
  ► No trabajar con el robot cortacésped en superficies de grava o gravilla.
- Las personas pueden tropezar con el alambre delimitador, el alambre conductor o los clavos de fijación. Las personas pueden resultar heridas y pueden producirse daños materiales.
  ► Tender el alambre delimitador y el alambre conductor plano en el suelo o colocarlo en

el suelo con una máquina de tendido de alambre.
  - ► Introducir los clavos de fijación en el suelo golpeándolos hasta el tope.
- En el caso de trabajar en la superficie de corte con una máquina o una herramienta de jardín, la herramienta puede tocar el alambre delimitador, el alambre conductor o los clavos de fijación y se pueden dañar. Los objetos pueden salir despedidos hacia arriba a alta velocidad. Las personas pueden resultar heridas y pueden producirse daños materiales.
  - ► No trabajar en la zona del alambre delimitador o el alambre conductor con una máquina o una herramienta de jardín.
- Los componentes eléctricos del robot pueden generar chispas. En entornos fácilmente inflamables o explosivos, las chispas pueden provocar incendios y explosiones. Las personas pueden resultar gravemente heridas o morir.
  - ► No manejar el robot en un entorno fácilmente inflamable ni en un entorno explosivo.
- Como consecuencia de un temporal, el robot cortacésped se puede dañar o puede haber objetos en la superficie de corte. El robot cortacésped puede encontrarse en un estado inseguro y durante el trabajo se pueden despedir hacia arriba objetos a alta velocidad. Las personas pueden resultar gravemente heridas o morir.
  - ► Después de un temporal, comprobar que el robot cortacésped se encuentre en un estado seguro.
  - ► Controlar el estado de la superficie de corte y quitar los objetos existentes en la misma.

4.5.2 Acumulador

El acumulador está montado en el robot y solo lo puede desmontar un distribuidor especializado STIHL.

⚠ ADVERTENCIA

- Las personas ajenas a la máquina, los niños y los animales no pueden detectar ni calcular los peligros que encierra el acumulador. Las personas ajenas, los niños y los animales pueden sufrir graves lesiones.
  - ► Mantener alejados a personas ajenas, a los niños y los animales.
  - ► No dejar el acumulador sin vigilancia.
  - ► Asegurarse de que los niños no puedan jugar con el acumulador.
- El acumulador no está protegido contra todas las influencias ambientales. Si el acumulador está expuesto a determinadas influencias ambientales, este puede prender fuego, explotar o dañarse de forma irreparable. Las personas pueden sufrir lesiones y se pueden producir daños materiales.

  - ► Proteger el acumulador del calor y el fuego.
  - ► No tirar los acumuladores al fuego.
- ► No cargar, utilizar ni guardar el acumulador a temperaturas que excedan las indicadas, 🕮 17.6.

  - ► No sumergir el acumulador en líquidos.
- ► Mantener el acumulador apartado de pequeños objetos metálicos.
- ► No someter el acumulador a alta presión.
- ► No someter el acumulador a microondas.
- ► Proteger el acumulador contra productos químicos y sales.

4.5.3 Estación de carga y fuente de alimentación

⚠ ADVERTENCIA

- Las personas ajenas, los niños y los animales no pueden detectar ni calcular los peligros de la estación de carga, la fuente de alimentación ni de la corriente eléctrica. Las personas ajenas, los niños y los animales pueden sufrir lesiones graves o mortales.
  - ► Mantener alejados a personas ajenas, a los niños y los animales.
  - ► Asegurarse de que los niños no puedan jugar con la estación de carga o la fuente de alimentación.
- La estación de carga y la fuente de alimentación no están protegidas contra todas las influencias del entorno. Si la estación de carga o la fuente de alimentación están expuestas a determinadas influencias del entorno, la estación de carga o la fuente de alimentación pueden incendiarse o explotar. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.
  - ► No poner en servicio la estación de carga y la fuente de alimentación en un entorno fácilmente inflamable ni explosivo.
  - ► No utilizar ni guardar la estación de carga y la fuente de alimentación a temperaturas que excedan las indicadas, 🕮 17.6.
  - ► En el caso de tormentas o si hay peligro de rayos, desacoplar la fuente de alimentación de la red.

- ► Después de un temporal, comprobar que la estación de carga y la fuente de alimentación se encuentren en un estado seguro.

- Las personas pueden tropezar con la estación de carga, el cable de carga, la fuente de alimentación o el cable de conexión. Las personas pueden sufrir lesiones y pueden dañarse la estación de carga, el cable de carga, la fuente de alimentación o el cable de conexión.
  - ► Poner la estación de carga y la fuente de alimentación en un lugar bien visible.
  - ► Tender planos el cable de conexión y el cable de carga en el suelo.
- La irradiación directa del sol puede calentar mucho la carcasa de la fuente de alimentación. El usuario puede quemarse.

- ► No tocar la fuente de alimentación si está caliente.

4.6 Estado seguro

4.6.1 Robot cortacésped

El robot cortacésped se encuentra en un estado seguro, cuando se cumplen las siguientes condiciones:
– El robot está intacto.
– Los elementos de mando funcionan y no han sido modificados.
– Las cuchillas están correctamente montadas e intactas.
– Se han montado accesorios originales de STIHL para este robot cortacésped.
– Los accesorios están montados correctamente.

⚠ ADVERTENCIA

- En un estado que no sea seguro, es posible que ciertos componentes ya no funcionen correctamente y se desactiven dispositivos de seguridad. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales.
  - ► Trabajar con un robot intacto y operativo.
  - ► No modificar el robot cortacésped.
  - ► Si el panel de mando no funciona: no trabajar con el robot cortacésped.
  - ► Montar accesorios originales de STIHL para este robot cortacésped.
  - ► Montar las cuchillas tal y como se especifica en este manual de instrucciones.
  - ► Montar los accesorios tal y como se especifica en este manual de instrucciones o en el manual de instrucciones del accesorio correspondiente.
  - ► No introducir objetos en las aberturas del robot cortacésped.
  - ► No unir nunca los contactos de carga con objetos de metal ni cortocircuitarlos.
  - ► Sustituir los rótulos de indicación que estén desgastados o dañados.
  - ► En caso de dudas: acudir a un distribuidor especializado STIHL.

4.6.2 Mecanismo de corte

El mecanismo de corte se encuentra en un estado seguro cuando se cumplen las siguientes condiciones:
– Las cuchillas, el disco de corte, el portacuchillas, la palanca y la tuerca están intactos.
– Las marcas de desgaste en el disco de corte no presentan roce por desgaste.
– Los pernos en L del disco de corte no están desgastados más de la mitad.
– Las cuchillas no están deformadas.
– Las cuchillas están montadas correctamente.

⚠ ADVERTENCIA

- Si el estado no es suficientemente seguro, se pueden soltar piezas de las cuchillas que pueden salir despedidas. Las personas pueden sufrir lesiones graves.
  - ► Trabajar con cuchillas intactas, un disco de corte intacto, un portacuchillas intacto, una palanca y una tuerca intactas.
  - ► Si las marcas de desgaste están desgastadas por el roce y se han originado agujeros: sustituir el mecanismo de corte.
  - ► Si los pernos en L están desgastados hasta más de la mitad: sustituir el mecanismo de corte.
  - ► Montar las cuchillas correctamente.
  - ► En caso de dudas: acudir a un distribuidor especializado STIHL.

4.6.3 Acumulador

El acumulador está montado en el robot y solo lo puede desmontar un distribuidor especializado STIHL.
El acumulador se encuentra en un estado seguro cuando se cumplen las siguientes condiciones:
– El acumulador está intacto.
– El acumulador está limpio y seco.
– El acumulador funciona y no se ha modificado.

⚠ ADVERTENCIA

- En un estado inseguro, el acumulador ya no puede funcionar de forma segura. Las personas pueden sufrir lesiones graves.
  - ► Trabajar con un acumulador que no esté defectuoso y que funcione bien.

- ► No cargar un acumulador dañado o defectuoso.
- ► Si el acumulador está sucio: limpiarlo.
- ► Si el acumulador está mojado o húmedo: dejar que se seque.
- ► No modificar el acumulador.
- ► No introducir objetos en las aberturas del acumulador.
- ► No unir nunca los contactos eléctricos del acumulador con objetos de metal ni cortocircuitarlos.
- ► No abrir el acumulador.
- ► Sustituir los rótulos de indicación que estén desgastados o dañados.

■ De un acumulador dañado puede salir líquido. En caso de que el líquido entre en contacto con la piel o los ojos, se pueden irritar.
- ► Evitar el contacto con el líquido.
- ► Si se ha producido contacto con la piel, lavarse las zonas de la piel afectadas con agua abundante y jabón.
- ► Si se ha producido contacto con los ojos, enjuagarlos durante, al menos, 15 minutos con agua abundante y acudir al médico.

■ Un acumulador dañado o defectuoso puede oler, echar humo o arder de forma poco corriente. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales y se pueden producir daños materiales.
- ► Si el acumulador huele o echa humo de forma poco corriente: no utilizar el acumulador y mantenerlo alejado de materiales inflamables.
- ► Si el acumulador se está quemando: apagarlo con un extintor o agua.

4.6.4 Estación de carga, cable de carga, fuente de alimentación y cable de conexión

La estación de carga, el cable de carga, la fuente de alimentación, el cable de conexión y las uniones por enchufe se encuentran en un estado seguro si se cumplen las siguientes condiciones:
– La estación de carga, el cable de carga, la fuente de alimentación, el cable de conexión y las uniones por enchufe están intactos.
– La estación de carga, el cable de carga, la fuente de alimentación, el cable de conexión y las uniones por enchufe están limpios.
– Se han montado accesorios originales STIHL para esta estación de carga.
– Los accesorios están montados correctamente.
– La estación de carga y la fuente de alimentación no están cubiertas durante el trabajo.

⚠ ADVERTENCIA

■ Si no se da un estado de seguridad suficiente, es posible que ciertos componentes ya no funcionen de forma segura y se desactiven dispositivos de seguridad. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales.
- ► Utilizar una estación de carga intacta, un cable de carga intacto, una fuente de alimentación intacta, un cable de conexión intacto y uniones por enchufe intactas.
- ► Si la estación de carga, la fuente de alimentación o las uniones por enchufe están sucias: limpiarlas.
- ► No modificar la estación de carga, el cable de carga, la fuente de alimentación, el cable de conexión ni las uniones por enchufe.
- ► No introducir objetos en las aberturas de la estación de carga ni en la fuente de alimentación.
- ► Evitar que los contactos eléctricos de la estación de carga, la fuente de alimentación y las uniones por enchufe entren en contacto con objetos de metal y no cortocircuitarlos.
- ► No abrir la estación de carga ni la fuente de alimentación.
- ► No cubrir la estación de carga ni la fuente de alimentación.
- ► No enterrar la fuente de alimentación en la tierra.
- ► No sentarse en la estación de carga.
- ► No ponerse de pie sobre la plataforma de la estación de carga.

4.7 Servicio de corte

⚠ ADVERTENCIA

■ Las cuchillas del disco en giro pueden cortar al operario. El operario puede sufrir lesiones graves.

- ► No tocar el disco de corte ni las cuchillas cuando estén girando.
- ► En el caso de que el operario se acerque al robot durante el trabajo o antes de que realice ajustes en la máquina: pulsar la tecla "STOP".
- ► No volcar ni levantar el robot cortacésped durante el trabajo.
- ► Si el disco de corte o las cuchillas están bloqueados por un objeto: parar el robot y activar el bloqueo del mismo. No quitar hasta entonces el objeto.

► Mantener a los niños apartados del robot cortacésped y de la superficie de corte.

► Mantener a los animales apartados del robot cortacésped y de la superficie de corte.

► No subirse o sentarse en el robot y no transportar niños, animales u objetos en el mismo.

- Si el robot cortacésped cambia durante el trabajo o se comporta de forma no habitual, puede que el robot no se encuentre en un estado que permita trabajar con seguridad. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.
  - ► Pulsar la tecla "STOP" y activar el bloqueo del mismo. Acudir a un distribuidor especializado STIHL.
- Si durante el trabajo de corte chocan las cuchillas contra un objeto extraño, este o partes del mismo se podrían dañar o salir despedidas a alta velocidad. Las personas pueden sufrir lesiones y se pueden producir daños materiales.
  - ► Quitar cualquier objeto extraño de la superficie de corte.
  - ► Quitar las cuchillas rotas o los trozos de estas de la superficie de corte.
- Al pulsar la tecla de "STOP", el disco con las cuchillas sigue girando todavía durante un breve periodo de tiempo. Las personas pueden sufrir lesiones graves.
  - ► Esperar hasta que el disco de corte deje de girar.
- Si durante el servicio de corte chocan las cuchillas con un objeto duro, pueden producirse chispas y dañarse las cuchillas. En entornos fácilmente inflamables, las chispas pueden provocar incendios. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales y se pueden producir daños materiales.
  - ► No trabajar en un entorno fácilmente inflamable.
  - ► Asegurarse de que las cuchillas se encuentren en un estado seguro.

⚠ PELIGRO

- Si se trabaja con el robot cortacésped cerca de cables conductores de corriente, las cuchillas pueden entrar en contacto con dichos cables y dañarlos. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales.
  - ► No trabajar con el robot cortacésped cerca de cables conductores de corriente.

4.8 Cargar

⚠ ADVERTENCIA

- Durante la carga, una fuente de alimentación dañada o defectuosa puede oler o echar humo de forma no acostumbrada. Las personas pueden sufrir lesiones y se pueden producir daños materiales.
  - ► Desacoplar el enchufe de red de la toma de corriente.
- La fuente de alimentación se puede sobrecalentar e incendiarse si la disipación de calor es insuficiente. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales y se pueden producir daños materiales.
  - ► No cubrir la fuente de alimentación.

4.9 Realizar las conexiones eléctricas

El contacto con componentes conductores de corriente puede producirse por las siguientes causas:
– El cable de conexión o el cable de prolongación está dañado.
– El enchufe a la red del cable de conexión o del cable de prolongación está dañado.
– La caja de enchufe no está correctamente instalada.

⚠ PELIGRO

- El contacto con componentes conductores de corriente puede producir una descarga eléctrica. El usuario puede sufrir lesiones graves o mortales.
  - ► Asegurarse de que el cable de conexión y el enchufe de la red no estén dañados.

Si el cable de conexión o el cable de prolongación están dañados:
- ► No tocar los puntos dañados.
- ► Desenchufar el cable de la red eléctrica de la toma de corriente.

  - ► Asir los cables y sus enchufes de la red con las manos secas.
  - ► Insertar el enchufe de la red en una caja de enchufe instalada y asegurada correctamente con un contacto de protección.
  - ► Si la caja de enchufe se encuentra en el exterior de un edificio: asegurarse de que dicha caja esté homologada para su uso en el exterior.
  - ► Conectar la fuente de alimentación por medio de un interruptor protector de corriente de fuga (30 mA, 30 ms).
  - ► En el caso de conectar o desacoplar el cable de conexión o el cable de prolonga-

ción: asir siempre el enchufe y no tirar del cable.

- Un cable de prolongación dañado o no adecuado puede provocar una descarga eléctrica. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales.
  - ► Emplear un cable de prolongación con la sección de cable correcta, 🕮 17.5.
  - ► Utilizar un cable de prolongación protegido contra salpicaduras y homologado para su uso en el exterior.
  - ► Proteger del agua la unión por enchufe entre la fuente de alimentación y el cable de prolongación.
  - ► Utilizar un cable de prolongación que posea las mismas propiedades que el cable de conexión de la fuente de alimentación.

⚠ ADVERTENCIA

- Una tensión de red o una frecuencia de red errónea puede originar sobretensión en la fuente de alimentación. La fuente de alimentación se puede dañar.
  - ► Asegurarse de que la tensión y la frecuencia de la red eléctrica coincidan con las indicaciones que figuran en la placa de características de la fuente de alimentación.
- Si la fuente de alimentación está conectada a una caja de enchufes múltiples, durante la carga se pueden sobrecargar los componentes eléctricos. Los componentes se pueden calentar y provocar un incendio. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales y se pueden producir daños materiales.
  - ► Asegurarse de que los datos de potencia de la caja de enchufes múltiples no se vean sobrepasados por los datos que figuran en la placa de características de la fuente de alimentación sumados a los datos de todos los aparatos eléctricos conectados a dicha caja.
- Un cable de conexión, un cable de prolongación o uno de carga tendidos erróneamente se pueden dañar, pudiendo además tropezar personas con ellos. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.
  - ► Tender los cables y el cable de carga por fuera de la superficie de corte.
  - ► Tender y marcar los cables y el cable de carga, de manera que no se dañen al trabajar con una máquina o una herramienta de jardín.
  - ► Tender los cables y el cable de carga y marcarlos para que las personas no puedan tropezar con ellos.
  - ► Tender los cables y el cable de carga, de manera que no se tensen ni se enreden.
  - ► Tender los cables y el cable de carga, de manera que no se dañen, se doblen, se aplasten ni se rocen.
  - ► Proteger los cables y el cable de carga del calor, el aceite y los productos químicos.
  - ► Tender los cables y el cable de carga, de manera que no permanezcan sobre una base mojada.
- Si hay cables eléctricos y tubos que discurran por la pared, estos se pueden dañar si se monta la fuente de alimentación en dicha pared. El contacto con cables eléctricos puede producir una descarga eléctrica. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.
  - ► Asegurarse de que no discurran cables eléctricos ni tubos por el lugar previsto de la pared.
  - ► Montar la fuente de alimentación en una pared tal y como se especifica en este manual de instrucciones.
- Si se conecta la fuente de alimentación a un alternador, no se puede garantizar permanentemente la alimentación de corriente y el robot cortacésped no puede funcionar de forma adecuada. Las oscilaciones de la alimentación de corriente pueden dañar la fuente de alimentación.
  - ► Conectar la fuente de alimentación a una caja de enchufe debidamente montada.

4.10 Transporte

4.10.1 Robot cortacésped

⚠ ADVERTENCIA

- Durante el transporte, el robot cortacésped puede volcarse o moverse. Las personas pueden sufrir lesiones y se pueden producir daños materiales.

  - ► Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.
  - ► Asegurar el robot cortacésped con correas, correas tensoras o con una red, de manera que no pueda volcar ni moverse.

4.10.2 Acumulador

El acumulador está montado en el robot y solo lo puede desmontar un distribuidor especializado STIHL.

⚠ ADVERTENCIA

- El acumulador no está protegido contra todas las influencias ambientales. Si el acumulador está expuesto a determinadas influencias ambientales, puede dañarse y se pueden producir daños materiales.
  - ► No transportar un acumulador dañado.
- Durante el transporte, el acumulador puede volcarse o moverse. Las personas pueden sufrir lesiones y se pueden producir daños materiales.
  - ► Empaquetar el acumulador en el embalaje, de manera que no pueda moverse.
  - ► Asegurar el embalaje, de manera que no pueda moverse.

4.10.3 Estación de carga y fuente de alimentación

⚠ ADVERTENCIA

- Durante el transporte, la estación de carga o la fuente de alimentación puede volcar o moverse. Las personas pueden sufrir lesiones y se pueden producir daños materiales.
  - ► Desacoplar el enchufe de red de la toma de corriente.
  - ► Sacar el robot cortacésped de la estación de carga.
  - ► Asegurar la estación de carga y la fuente de alimentación con correas, correas tensoras o con una red, de manera que no puedan volcar ni moverse.
- El cable de conexión y el cable de carga no se han diseñado para transportar la fuente de alimentación o la estación de carga. De hacerlo, se pueden dañar el cable de conexión, la fuente de alimentación, el cable de carga o la estación de carga.
  - ► Desacoplar el cable de carga de la fuente de alimentación y la estación de carga y enrollarlo.
  - ► Agarrar la estación de carga por la plataforma y sujetarla.
  - ► Enrollar el cable de conexión y fijarlo en la fuente de alimentación.
  - ► Agarrar la fuente de alimentación por la carcasa y sujetarla.

4.11 Almacenamiento

4.11.1 Robot cortacésped

⚠ ADVERTENCIA

- Los niños no pueden detectar ni calcular los peligros del robot cortacésped. Los niños pueden resultar lesionados gravemente.

  - ► Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.
  - ► Guardar el robot cortacésped fuera del alcance de los niños.
- Los contactos eléctricos del robot cortacésped y los componentes metálicos se pueden corroer por la humedad. El robot puede dañarse.
  - ► Guardar el robot cortacésped limpio y seco.
- Si antes de guardar el robot cortacésped no se ha activado el bloqueo de la máquina, el robot se podría conectar de forma accidental con lo que se pondría en movimiento el robot. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.

  - ► Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.
- La cubierta y los puntos de agarre no están previstos para colgar de ellos el robot. Se pueden desactivar los dispositivos de seguridad y el robot cortacésped se puede dañar.
  - ► Guardar el robot cortacésped tal y como se especifica en este manual de instrucciones.

4.11.2 Acumulador

El acumulador está montado en el robot y solo lo puede desmontar un distribuidor especializado STIHL.

⚠ ADVERTENCIA

- Los niños no pueden detectar ni calcular los peligros que encierra el acumulador. Los niños pueden resultar lesionados gravemente.
  - ► Guardar el acumulador fuera del alcance de los niños.
- El acumulador no está protegido contra todas las influencias ambientales. Si el acumulador está expuesto a determinadas influencias ambientales, puede dañarse de forma irreparable.
  - ► Guardar el acumulador limpio y seco.
  - ► Guardar el acumulador en un espacio cerrado.

- ► No guardar el acumulador a temperaturas que excedan las indicadas, 🕮 17.6.

4.11.3 Estación de carga y fuente de alimentación

⚠ ADVERTENCIA

- Los niños no pueden detectar ni calcular los peligros de una estación de carga o una fuente de alimentación. Los niños pueden sufrir lesiones graves o mortales.
  - ► Sacar el robot cortacésped de la estación de carga.
  - ► Guardar la estación de carga y la fuente de alimentación fuera del alcance de los niños.
- La estación de carga y la fuente de alimentación no están protegidas contra todas las influencias del entorno. Si la estación de carga o la fuente de alimentación no están protegidas contra determinadas influencias ambientales, se pueden dañar tanto la estación de carga como la fuente de alimentación.
  - ► Sacar el robot cortacésped de la estación de carga.
  - ► Si la fuente de alimentación está caliente: dejarla que se enfríe.
  - ► Guardar la estación de carga y la fuente de alimentación limpias y secas.
  - ► Guardar la estación de carga y la fuente de alimentación en un local cerrado.
  - ► No guardar la fuente de alimentación a temperaturas que excedan las indicadas, 🕮 17.6.
- El cable de conexión y el cable de carga no se han diseñado para transportar la fuente de alimentación o la estación de carga. De hacerlo, se pueden dañar el cable de conexión, la fuente de alimentación, el cable de carga o la estación de carga.
  - ► Desacoplar el cable de carga de la fuente de alimentación y la estación de carga y enrollarlo.
  - ► Agarrar la estación de carga por la plataforma y sujetarla.
  - ► Enrollar el cable de conexión y fijarlo en la fuente de alimentación.
  - ► Agarrar la fuente de alimentación por la carcasa y sujetarla.

4.12 Limpieza, mantenimiento y reparación

⚠ ADVERTENCIA

- Si durante la limpieza, el mantenimiento o la reparación no está activado el bloqueo del robot cortacésped, este se puede conectar de forma accidental. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.

  - ► Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.
- Los detergentes agresivos, la limpieza con una hidrolimpiadora de alta presión o la limpieza con objetos puntiagudos, afilados o de metal pueden dañar el robot cortacésped. En el caso de que no se limpie debidamente el robot, pueden dejar de funcionar correctamente los componentes y desactivarse los dispositivos de seguridad. Las personas pueden sufrir lesiones graves.
  - ► Limpiar el robot cortacésped tal y como se especifica en este manual de instrucciones.
- Los detergentes agresivos, la limpieza con una hidrolimpiadora de alta presión o la limpieza con objetos puntiagudos, afilados o de metal pueden dañar la estación de carga, la fuente de alimentación, el cable de conexión, el cable de carga, así como sus uniones por enchufe. En el caso de que no se limpien debidamente la estación de carga, la fuente de alimentación, el cable de conexión, el cable de carga, así como sus uniones por enchufe, pueden dejar de funcionar correctamente los componentes y desactivarse los dispositivos de seguridad. Las personas pueden sufrir lesiones graves.
  - ► Desenchufar la fuente de alimentación.
  - ► Limpiar la estación de carga, la fuente de alimentación, el cable de conexión, el cable de carga, así como sus uniones por enchufe, tal y como se especifica en este manual de instrucciones.
- En el caso de que no se realice correctamente el mantenimiento o la reparación del robot cortacésped, la estación de carga o la fuente de alimentación, pueden dejar de funcionar correctamente los componentes y desactivarse los dispositivos de seguridad. Las personas pueden sufrir lesiones graves o mortales.
  - ► No realizar por sí mismo el mantenimiento y la reparación del robot cortacésped, la estación de carga y la fuente de alimentación.
  - ► En el caso de que haya que realizar el mantenimiento o la reparación del robot cortacésped, la estación de carga o la fuente de alimentación: acudir a un distribuidor especializado STIHL.

- ► Realizar el mantenimiento de las cuchillas tal y como se especifica en este manual de instrucciones.

- Durante la limpieza o el mantenimiento del mecanismo de corte, el operario se puede cortar con los filos de las cuchillas. El operario puede resultar lesionado.
  - ► Utilizar guantes de trabajo de material resistente.
- Si el cable de conexión de la fuente de alimentación está defectuoso o dañado:
  - ► Sustituir la fuente de alimentación.
- Si el tapón de la hembrilla para el diagnóstico no está correctamente asentado en la parte inferior del robot cortacésped, puede penetrar humedad y suciedad en el robot. El robot puede dañarse.
  - ► Comprobar el asiento del tapón cada vez que se limpie y se cambien las cuchillas.
  - ► No trabajar con un robot al que le falte el tapón o lo tenga dañado.

5 Utilizar el robot cortacésped en equipo

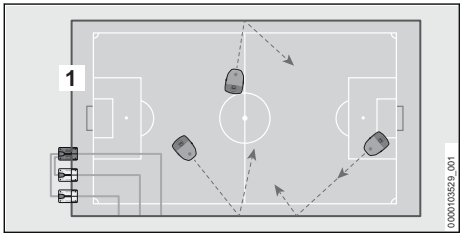
5.1 Descripción del funcionamiento

5.1.1 Descripción del funcionamiento

La función de equipo es adecuada para superficies de corte sencillas y se describe en los siguientes capítulos con el ejemplo de un recinto deportivo.

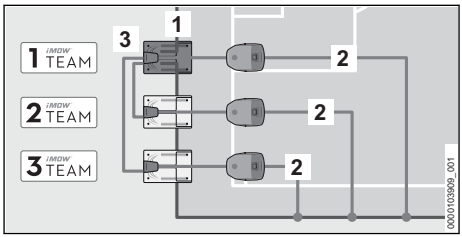
Para cortar superficies grandes de forma eficiente, como p. ej. recintos deportivos, pueden trabajar hasta tres robots en equipo.

Para un funcionamiento robusto y fiable, STIHL recomienda encargar la instalación de la función de equipo (Team) a un distribuidor especializado.



Los robots cortacésped cortan la hierba en trayectorias aleatorias.

Tender un alambre delimitador (1) alrededor de la superficie de corte para que los robots cortacésped detecten los límites de la superficie de corte.

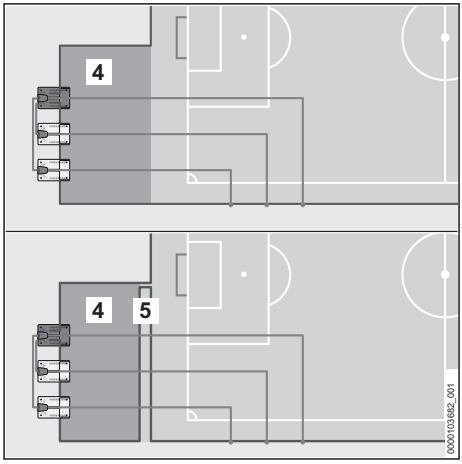


En la función de equipo, a cada robot se le asigna su propia estación de carga (Team 1, Team 2, Team 3) con alambre conductor (2).

Todos los alambres delimitadores (1) y todos los alambres conductores (2) se conectan a la estación de carga principal (3). Los alambres transmiten las señales de la estación de carga principal a los robots. Los robots cortacésped se guían a lo largo de los alambres conductores (2) en la superficie de corte y de vuelta a la estación de carga.

Instalar las estaciones de carga

En función de las necesidades, las estaciones de carga pueden instalarse en la zona de corte o fuera de esta.



Si las estaciones de carga se instalan fuera de la zona de corte, la zona (4) puede incluirse en la zona de corte o separarse de ella.

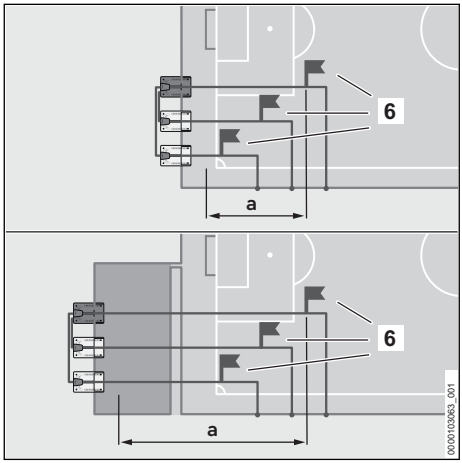
Para separar la zona (4), hay que tender el alambre delimitador haciendo un bucle (5). La zona (4) delante de las estaciones de carga no

se corta. En la función de equipo no se pueden definir las zonas.

Manejo

El manejo de los robots se realiza por medio de la aplicación "MY iMOW®", el portal STIHL connected y con las teclas en el panel de mando del robot. Las tiras luminosas en los robots cortacésped, así como una emisión de voz generada artificialmente, informan sobre el estado actual de los robots.
Los ajustes más importantes para la función de equipo son:
– Ajustar la misma altura de corte en todos los robots
– Establecer el plano de corte y determinar la zona horaria
– Ajustar el sensor de lluvia
– Definición de la distancia de inicio

Distancia de inicio



Los robots inician el trabajo de corte desde un punto (6) determinado. La distancia de inicio (a) debe definirse en el correspondiente alambre conductor para cada robot.

Si las estaciones de carga se han posicionado fuera de la superficie de corte, el punto (6) se tiene que definir dentro de la superficie de corte.

Distancia de inicio (a) desde la estación de carga: de 2 m a 80 m.

La distancia de inicio se define por medio de la aplicación "MY iMOW®".

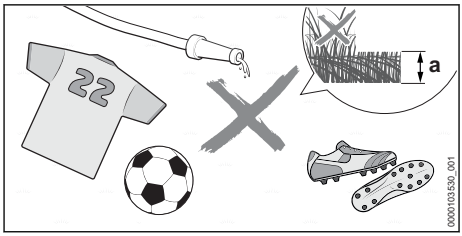
5.2 Preparar la superficie de corte y el robot cortacésped

5.2.1 Planificar y preparar la superficie de corte

Antes de poner en marcha los robots cortacésped, hay que planificar y preparar la superficie de corte. Con ello se facilita una instalación robusta, así como un funcionamiento discreto y se eliminan posibles fuentes de perturbación.

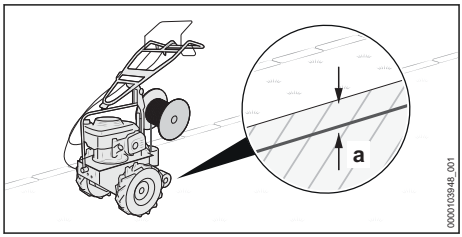
Planificar la superficie de corte
- ► Familiarizarse con el tema de las estaciones de carga y el tendido de alambres en los siguientes capítulos.
- ► Transmitir información a la superficie de corte:
  – Contorno de la superficie de corte
  – Posición de las estaciones de carga
  – Recorrido del alambre delimitador
  – Recorrido de los alambres conductores

Preparar la superficie de corte



- ► Quitar los objetos que se encuentren en la superficie.
- ► Quitar los metales, materiales magnéticos, conductores eléctricos y los alambres delimitadores viejos.
- ► Cortar primero el césped con un cortacésped a la altura de corte que luego se ajuste también para el trabajo con el robot cortacésped. El ajuste estándar de la altura de corte es a = 4 cm.
- ► Nivelar los agujeros y las irregularidades más pronunciadas.

Utilizar una máquina de tendido de alambre



INDICACIÓN

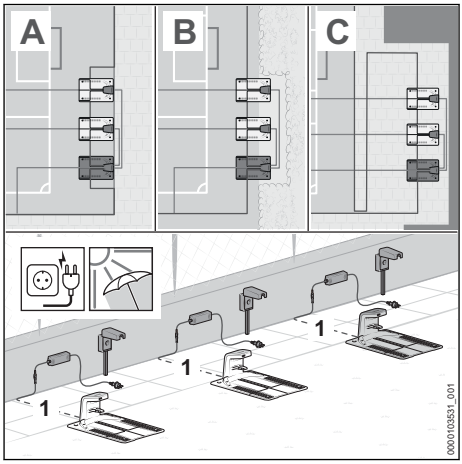
- Se recomienda utilizar una máquina de tendido de alambre para no dañar los alambres conductores ni el alambre delimitador. De esta manera se protegen los alambres durante los trabajos de mantenimiento del césped (por ejemplo, aireación) y durante el juego.
  - ► No trabajar el césped con máquinas que penetren más profundamente en el suelo de lo que se han colocado los alambres conductores y el alambre delimitador.
  - ► Profundidad máxima para tender los alambres conductores y el alambre delimitador: a = 10 cm.

5.2.2 Preparar el robot cortacésped para el trabajo

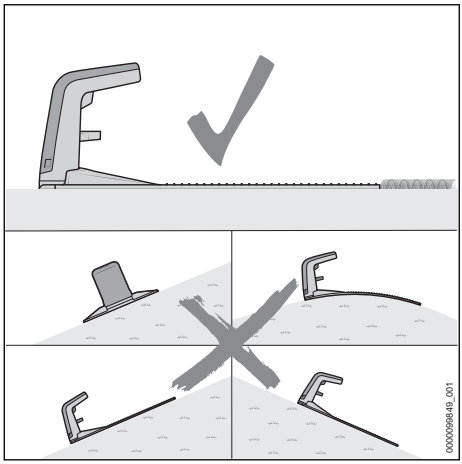
- ► Quitar el embalaje y los seguros para el transporte.
- ► Asegurarse de que los siguientes componentes se encuentren en un estado seguro:
  - – Robot cortacésped, 🕮 4.6.1
  - – Mecanismo de corte, 🕮 4.6.2
  - – Acumulador, 🕮 4.6.3
  - – Estación de carga y fuente de alimentación, 🕮 4.6.4
- ► Instalar la estación de carga, 🕮 5.3
- ► Tender el alambre conductor, 🕮 5.4
- ► Tender el alambre delimitador, 🕮 5.5
- ► Realizar la conexión eléctrica de la estación de carga, 🕮 5.6
- ► Constituir un equipo, 🕮 5.7
- ► Conectar la interfaz inalámbrica Bluetooth®, 🕮 7
- ► Si no se pueden realizar estos pasos: no utilizar el robot y acudir a un distribuidor especializado STIHL.

5.3 Colocar la estación de carga

5.3.1 Especificaciones generales

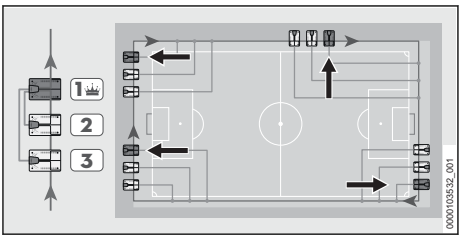


- ► Elegir el lugar para las estaciones de carga, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - – Las estaciones de carga están situadas en la zona de corte (A), directamente junto a la zona de corte (B) o fuera de la zona de corte (C).
  - – No hay ningún obstáculo a lo largo de los alambres conductores.
  - – Los cables de carga (1) se pueden tender fuera de la zona de corte hacia una caja de enchufe adecuada.
  - – Las estaciones de carga y las fuentes de alimentación se encuentran en un lugar bien visible.
  - – Si es posible: el lugar está protegido contra inclemencias meteorológicas y en la sombra.
  - – Si es posible: las estaciones de carga están dentro de la zona de cobertura de una red inalámbrica (conexión WLAN).



► Alinear las estaciones de carga, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  – Las estaciones de carga se colocan sobre una superficie llana.
  – La abertura de las estaciones de carga están orientadas hacia delante, en el sentido de la superficie de corte.
  – Las estaciones de carga están alineadas en horizontal y no en lateral, ni inclinadas hacia delante o hacia atrás.
  – La plataforma no se dobla y queda plana en el suelo.

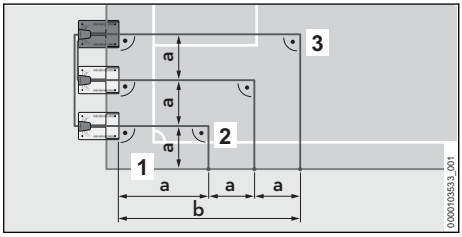
5.3.2 Posicionar las estaciones de carga



La estación de carga principal (Team 1) se define siempre como la estación de carga que está situada en el extremo derecho, visto desde el campo de juego. A la estación de carga principal (Team 1) se conectan el alambre delimitador y todos los alambres conductores.
  – Estación de carga principal (Team 1)
  – Estación de carga (Team 2)
  – Estación de carga (Team 3)

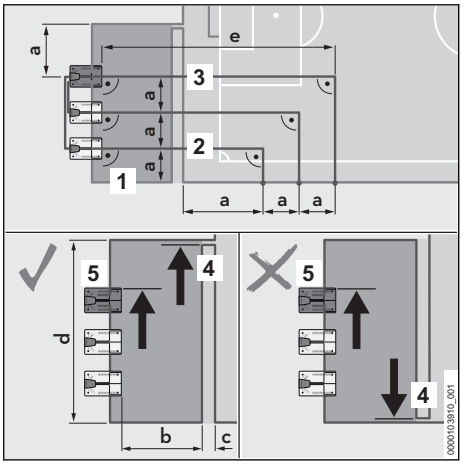
La fijación de las estaciones de carga con clavos para la tierra se realiza solo después de finalizar el tendido de alambres.

Estaciones de carga dentro de la superficie de corte



Posicionar la estación de carga dentro de la superficie de corte, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  – El alambre delimitador (1) y el alambre conductor (2) están a una distancia de al menos a = 2 m.
  – Los alambres conductores están a una distancia de al menos a = 2 m.
  – El alambre conductor (3) más largo tiene una longitud de b = 80 m.

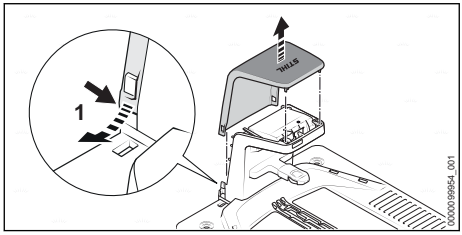
Estaciones de carga fuera de la superficie de corte



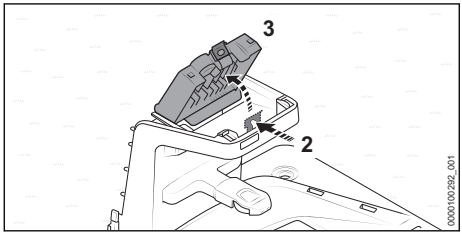
Posicionar la estación de carga fuera de la superficie de corte, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  – El alambre delimitador (1) y el alambre conductor (2) están a una distancia de al menos a = 2 m.
  – Los alambres conductores están a una distancia de al menos a = 2 m.
  – Las estaciones de carga y el bucle de alambre (4) están a una distancia de b = ≤ 35 m.
  – El bucle de alambre (4) tiene un ancho de c = 37 cm (1x iMOW® Ruler).

– Los alambres delimitadores exteriores de la zona separada están a una distancia de d = ≤ 10 m.
– El alambre conductor (3) más largo tiene una longitud de e = 80 m.
– El bucle de alambre (4) se encuentra a la derecha de la estación de carga principal (5).

5.3.3 Preparar las estaciones de carga



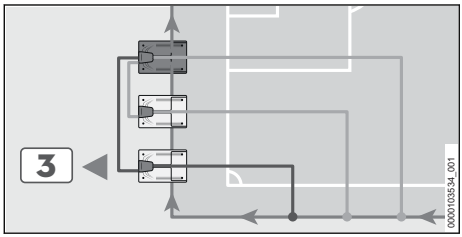
► Doblar la cubierta (1) un poco hacia fuera por ambos lados y quitarla hacia arriba.



► Oprimir el bloqueo de seguridad (2) y abrir la cubierta (3).

5.4 Tender el alambre conductor

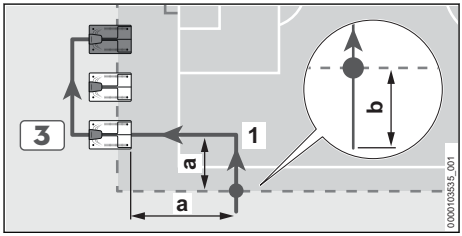
5.4.1 Tender los alambres conductores



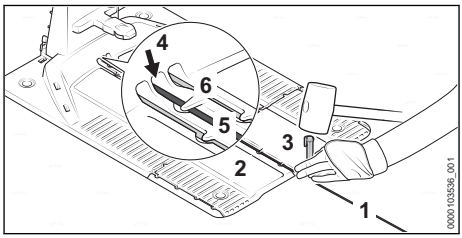
Comenzar siempre a tender los alambres conductores en la estación de carga más cercana a la esquina de la zona de corte. En este ejemplo se trata de la estación de carga (Team3).

El tendido de los alambres conductores se realiza siempre desde el borde de la superficie de corte hacia la estación de carga correspondiente.

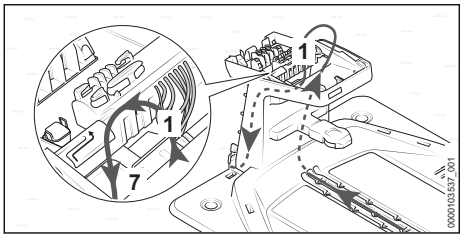
Tender el alambre conductor de la estación de carga (Team 3)



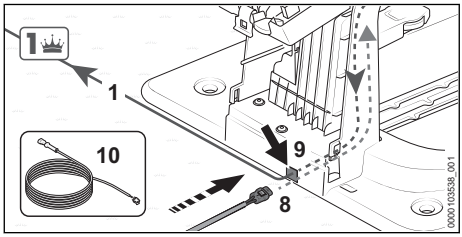
► Mantener una distancia de a = 2 m respecto de los bordes de la superficie de corte.
► Dejar sobresalir el alambre conductor (1) b = 1 m por encima del alambre delimitador que se tenderá posteriormente en el borde de la superficie de corte.
► Tender el alambre conductor (1) hacia el interior de la superficie de corte y, a continuación, en ángulo recto respecto de la estación de carga (Team 3).



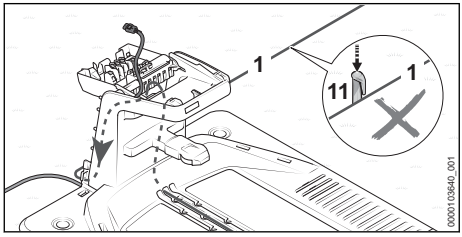
► Fijar el alambre conductor (1) a la plataforma (2) misma con un clavo de fijación (3).
► Desenrollar suficiente alambre del rollo y cortarlo con unos alicates de corte lateral.
La longitud del alambre deberá ser suficiente para guiar el alambre conductor pasando por la estación de carga (Team 3) y por detrás de la estación de carga hasta la estación de carga principal (Team 1) y conectarlo.
► Introducir el alambre conductor (1) en el orificio (4) y seguir empujándolo.
El alambre conductor (1) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga (Team 3).
► Tender el alambre conductor (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres (5) y esté fijado con el gancho (6).



► Introducir el alambre conductor (1) desde arriba en el orificio (7) y empujarlo.
El alambre conductor (1) sale por detrás de la abertura para el cable de carga.

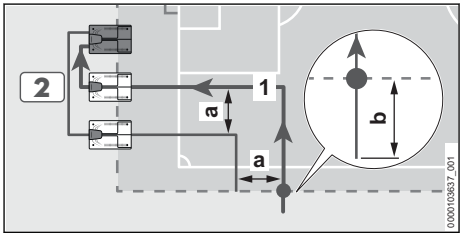


► Pasar el alambre conductor (1) por detrás de la estación de carga (Team 3) hasta la estación de carga principal (Team 1).
► Insertar el enchufe (8) en la abertura (9) para el cable de carga y empujar el cable de carga (10).
El cable de carga (10) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga.



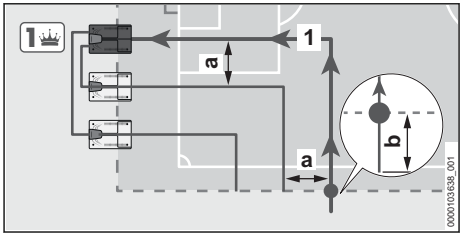
El alambre conductor (1) hacia la estación de carga principal (Team 1) se sujetará más tarde con un clavo de fijación (11).

Tender el alambre conductor de la estación de carga (Team 2)

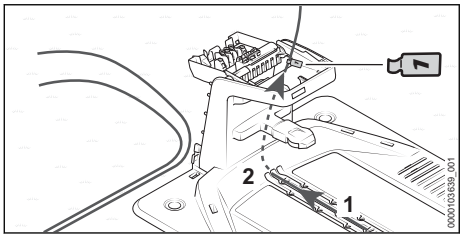


► Tender el alambre conductor (1) de la estación de carga (Team 2) tal y como se describe para el alambre conductor de la estación de carga (Team 3). Observar la distancia mínima de a = 2 m respecto del alambre conductor que ya está tendido.
► Dejar sobresalir el alambre conductor (1) b = 1 m por encima del alambre delimitador que se tenderá posteriormente en el borde de la superficie de corte.

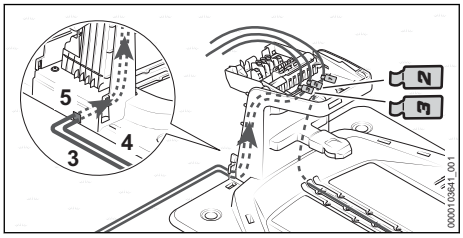
Tender el alambre conductor de la estación de carga principal (Team 1)



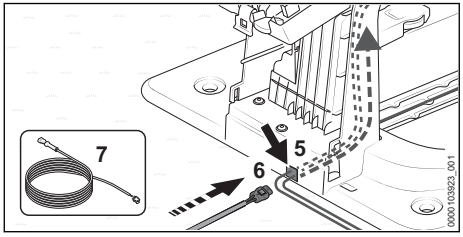
► Tender el alambre conductor observando una distancia mínima de a = 2 m respecto del alambre conductor que ya está tendido hacia la estación de carga principal (Team 1).
► Dejar sobresalir el alambre conductor (1) b = 1 m por encima del alambre delimitador que se tenderá posteriormente en el borde de la superficie de corte.
► Fijar el alambre conductor a la plataforma misma con un clavo de fijación.
► Desenrollar suficiente alambre del rollo y cortarlo con unos alicates de corte lateral.
La longitud del alambre deberá ser suficiente para pasar el alambre conductor por la estación de carga principal (Team 1) y conectarlo.
► Tender el alambre conductor en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho.



- Introducir el alambre conductor (1) en el orificio (2) y seguir empujándolo.
  El alambre conductor se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga principal (Team 1).
- Marcar el alambre conductor cerca de la carcasa con un marcador de cables adecuado.
  La marca facilita luego la conexión al borne correcto.



- Introducir los alambres conductores (3 y 4) de las estaciones de carga (Team 2 y Team 3) en la abertura (5) para el cable de carga y empujar los alambres conductores.
  Los alambres conductores se deslizan hacia arriba en el interior de la estación de carga.
- Marcar los alambres conductores cerca de la carcasa con un marcador de cables adecuado.
  La marca facilita luego la conexión al borne correcto.



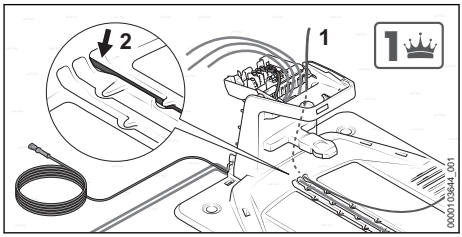
- Insertar el enchufe (6) en la abertura (5) y empujar el cable de carga (7).
  El cable de carga (7) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga.

5.5 Tender el alambre delimitador

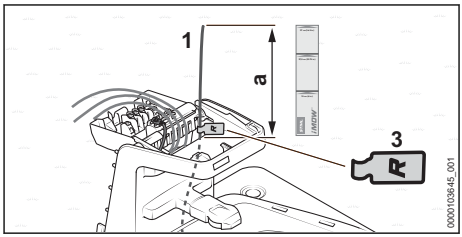
5.5.1 Tender el alambre delimitador

Tender el alambre delimitador hacia los alambres conductores

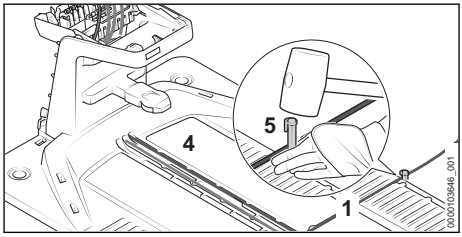
La estación de carga principal (Team 1) es el punto de partida para tender el alambre delimitador. El alambre delimitador se tiende en sentido horario.



- Introducir el principio del alambre (1) en el orificio (2) derecho y empujarlo.
  El alambre delimitador (1) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga principal (Team 1).

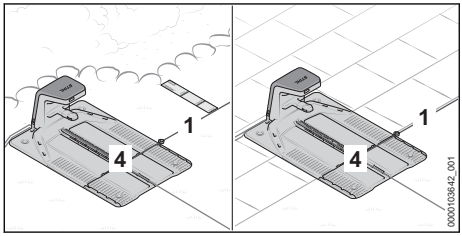


- Seguir introduciendo el alambre delimitador (1) hasta que sobresalga a = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) por arriba.
- Marcar el principio del alambre (1) cerca de la carcasa con un marcador de cables (3) adecuado.
  La marca facilita luego la conexión al borne correcto.



- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma (4), de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho.

► Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (4) misma de la estación de carga principal con un clavo (5) adecuado.

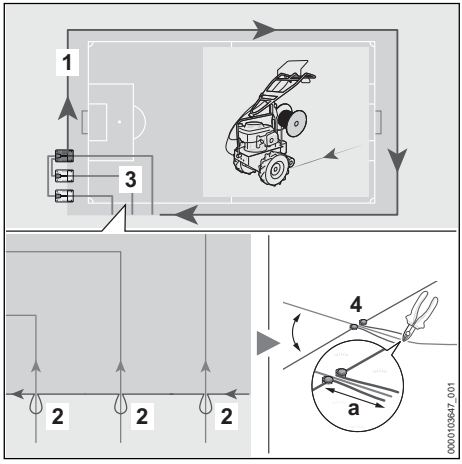


► Tender el alambre delimitador (1), de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
– El alambre delimitador (1) sale por un lado de la plataforma (4) y está tendido a una distancia de 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) respecto de obstáculos a lo largo de la superficie transitable.
– El alambre delimitador sale por un lado de la plataforma (4) y está tendido a lo largo de la superficie transitable.

Tender el punto de conexión para los alambres conductores

⚠ INDICACIÓN

■ Para evitar que se dañen los alambres al realizar trabajos de mantenimiento del césped o durante el juego, tender los alambres por debajo del césped.



Al instalar el alambre delimitador perimetral (1), se han de establecer los puntos de conexión (2) para los alambres conductores (3):

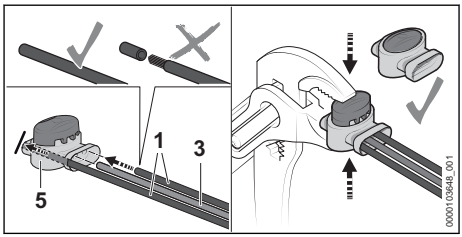
► Fijar el alambre delimitador (1) en los lugares previstos con un clavo de fijación (4).

► Tender el alambre delimitador (1) con un bucle de una longitud de a = 15 cm y fijarlo con otro clavo adecuado (4).

► Cortar el alambre delimitador (1) por el extremo del bucle, p. ej., con unos alicates de corte lateral.

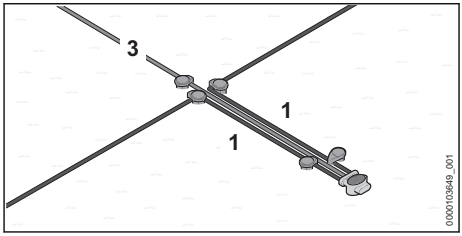
► Tender el alambre conductor (3) en el centro entre los extremos del alambre delimitador (1).

► Llevar todos los extremos del alambre a la misma longitud a = 15 cm.



► Introducir los extremos de los alambres delimitadores (1) y del alambre conductor (3) en el conector de alambres (5) hasta el tope.
En los extremos de los alambres no se deberá eliminar el aislamiento.

► Comprimir el conector de alambres (5) hasta el tope con unas tenazas.



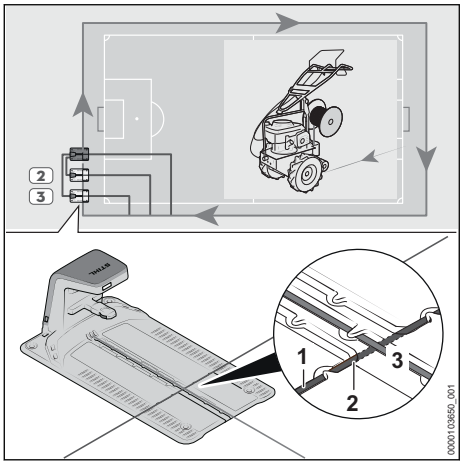
► Llevar los alambres delimitadores (1) y el alambre conductor (3) en paralelo y a poca distancia sin que se crucen.

► Fijar los alambres con más clavos de fijación.

► Seguir tendiendo el alambre delimitador (1) en torno a la superficie de corte.

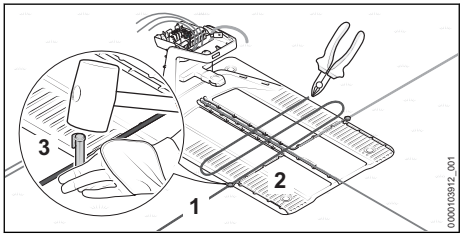
Tender el alambre delimitador en las estaciones de carga (Team 3) y (Team 2)

Dependiendo de la superficie, el alambre delimitador puede tenderse a través de las plataformas de las estaciones de carga o por debajo de las mismas.

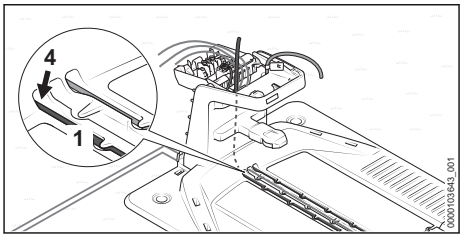


- En el caso de tender el alambre delimitador (1) por la estación de carga:
  - Introducir el alambre delimitador (1) en el orificio (2) lateral de la plataforma de la estación de carga y empujarlo.
  - Pasar el alambre delimitador (1) por debajo del alambre conductor (3).
  - Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho.
  - Repetir el procedimiento hasta la estación de carga principal (Team 1).

Tender el alambre delimitador en la estación de carga principal (Team 1)

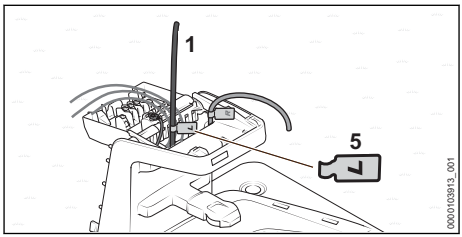


- Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (2) misma de la estación de carga principal (Team 1) con un clavo (3) adecuado.
- Con el alambre delimitador (1), medir dos veces el ancho de la plataforma y cortar luego dicho alambre (1) con unos alicates de corte lateral.



- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho.
- Introducir el alambre delimitador (1) en el orificio de guía (4) izquierdo y empujarlo.

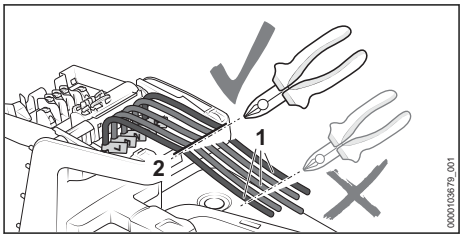
El extremo del alambre (1) se empuja hacia arriba en el interior de la estación de carga.



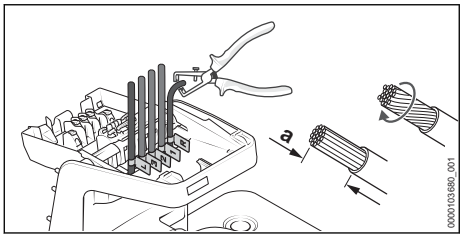
- Marcar el extremo del alambre (1) cerca de la carcasa con un marcador de cables (5) adecuado.

5.6 Realizar la conexión eléctrica de la estación de carga

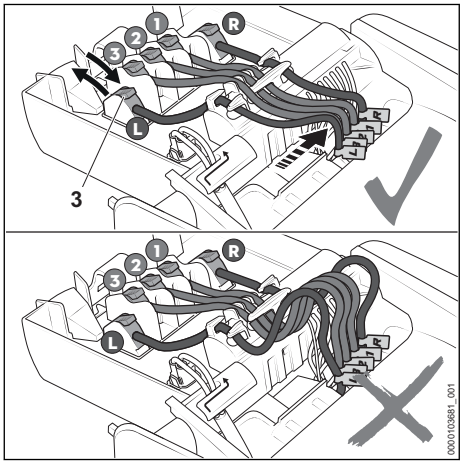
5.6.1 Conectar el alambre delimitador y el alambre conductor



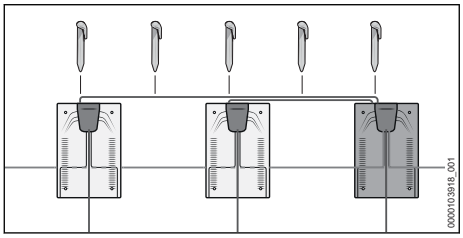
- Tensar ligeramente los extremos del alambre (1) y cortarlos a lo largo del borde (2) con uno alicates de corte lateral.



- ► Quitar a = 10 mm del aislamiento en los extremos del alambre.
- ► Retorcer los hilos de modo que no sobresalga ningún hilo.



- ► Asignar los extremos de alambre rotulados a sus correspondientes bornes.
- ► Abatir la palanca (3) del correspondiente borne hacia atrás.
- ► Introducir el extremo pelado del alambre en el correspondiente borne y abatir la palanca (3) hacia delante para cerrar.
- ► Fijar los alambres delimitadores y los alambres conductores en los soportes de cable, de manera que no se forme ningún bucle.

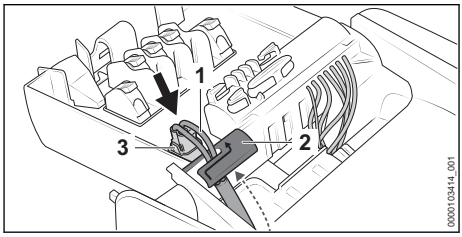


- ► Fijar los alambres conductores detrás de las estaciones de carga con clavos de fijación.

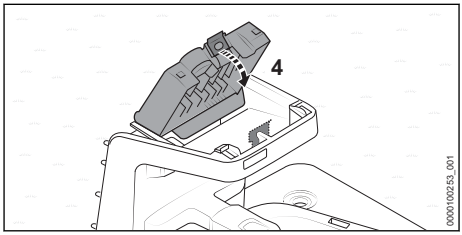
5.6.2 Conectar el cable de carga

INDICACIÓN

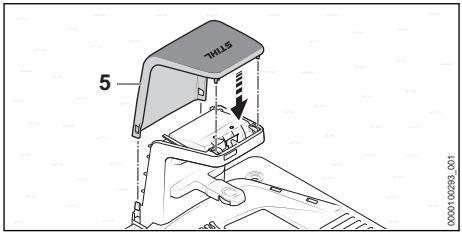
- ■ Estando las uniones por enchufe y los cables de carga montados, estos están protegidos para que no se contaminen, p. ej., con polvo y suciedad. Si las uniones por enchufe están sucias, la estación de carga puede sufrir fallos de funcionamiento.
  - ► Proteger de la suciedad las uniones por enchufe que estén al descubierto.
  - ► Limpiar las uniones por enchufe sucias tal y como se especifica en este manual de instrucciones.



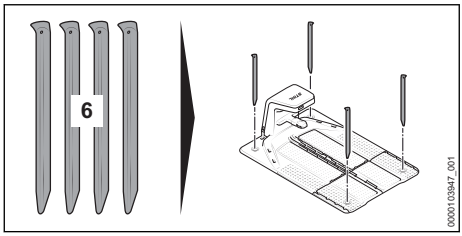
- ► Fijar el cable de carga (1) en el soporte de cable (2).
- ► Insertar el enchufe (3).
  Se percibe y se oye encastrar el enchufe (3) en ambos lados.



- ► Abatir la cubierta (4) hacia delante.
  La cubierta (4) encastra de forma audible y perceptible.



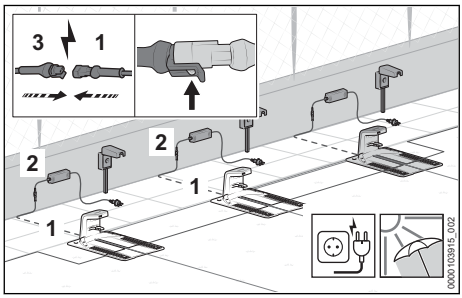
- ► Colocar la cubierta (5).
  La cubierta (5) se oye encastrar.



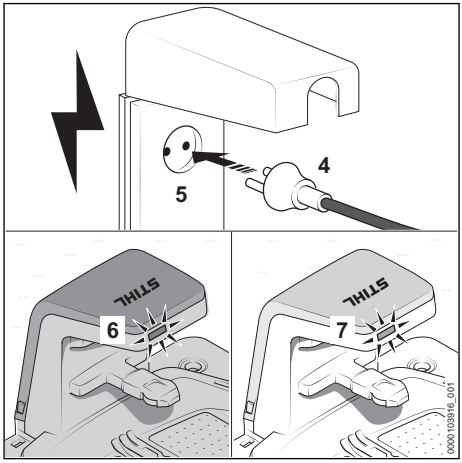
► Fijar todas las estaciones de carga en el suelo con cuatro clavos para la tierra (6).

Conectar el cable de carga para las demás estaciones de carga, tal y como se especifica en este capítulo.

5.6.3 Tender el cable de carga y conectar la fuente de alimentación



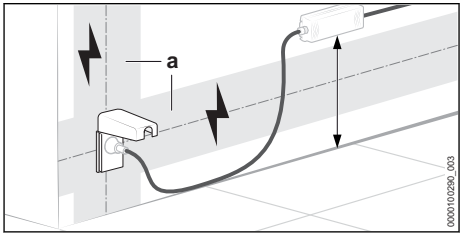
► Tender el cable de carga (1) hacia el lugar de la fuente de alimentación (2).
► Elegir el lugar para la fuente de alimentación (2), de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  – La fuente de alimentación (2) y el cable de conexión se encuentran fuera de la superficie de corte.
  – Hay una caja de enchufe adecuada al alcance de la fuente de alimentación (2).
  – La fuente de alimentación (2) se encuentra sobre una base plana que no esté mojada continuamente.
  – La fuente de alimentación (2) se ha montado a distancia del suelo para el caso de que tenga que estar expuesta a situaciones de humedad prolongada.
  – Si es posible: el lugar está protegido contra inclemencias meteorológicas y en la sombra.
► Tender el cable de carga, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  – El cable de carga (1) se encuentra fuera de la superficie de corte.
  – El cable de carga (1) está tendido, de manera que no pueda tropezar nadie.
  – El cable de carga (1) no está tensado ni enredado.
  – El cable de carga (1) no está desenrollado por completo y no está debajo de la estación de carga.
  – El cable de carga (1) no se encuentra sobre una base mojada continuamente.
► Conectar el cable de carga (1) al enchufe (3) de la fuente de alimentación (2).



► Insertar el enchufe de la red (4) en una caja de enchufe (5) correctamente instalada.
El LED (6) en la estación de carga principal (Team 1) luce en verde. El LED (7) en las demás estaciones de carga parpadea en rojo.

5.6.4 Montar la fuente de alimentación en una pared

La fuente de alimentación se puede montar en una pared.



- ► Montar la fuente de alimentación, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - – Se utiliza un material de fijación adecuado.
  - – La fuente de alimentación está en posición horizontal.
    Se han de observar las siguientes distancias:
    - – La fuente de alimentación se encuentra fuera de la zona (a) de posibles instalaciones eléctricas.
    - – Hay una caja de enchufe adecuada al alcance de la fuente de alimentación.
  - – Si es posible: el lugar está protegido contra inclemencias meteorológicas y en la sombra.

5.7 Constituir un equipo

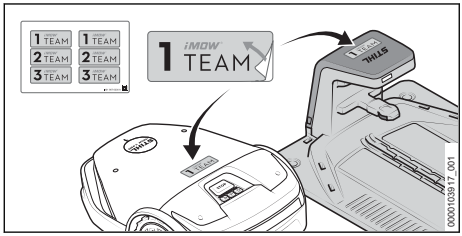
5.7.1 Preparar el equipo

Restablecer el robot cortacésped

Si un robot cortacésped se utilizó anteriormente como dispositivo único o en otro equipo, todos los ajustes deben restablecerse a los ajustes estándar a través de la aplicación "MY iMOW®", 🕮 9.2.

Realice los ajustes de los robots cortacésped solo una vez finalizada la configuración como equipo a través de la aplicación "MY iMOW®" o el portal STIHL connected.

Marcar el robot cortacésped y las estaciones de carga como equipo

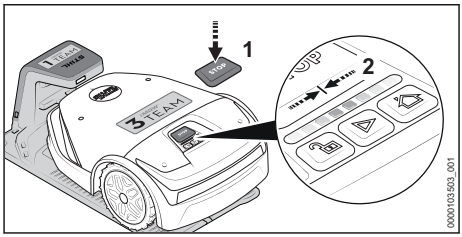


- ► Marcar el robot cortacésped y la correspondiente estación de carga con los adhesivos suministrados.

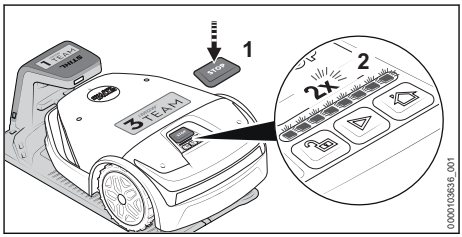
Orden de derecha a izquierda:
- – Estación de carga principal (Team 1)
- – Estación de carga (Team 2)
- – Estación de carga (Team 3)

Activar el bloqueo de la máquina

Para establecer la función de equipo, tiene que estar activado el bloqueo del robot.



- ► Pulsar "STOP" (1).
  El robot cortacésped se para y se bloquea.
- ► Pulsar "STOP" (1) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (2) luzca por completo en rojo.



- ► Pulsar "STOP" (1).
  La tira luminosa (2) parpadea dos veces. Está activado el bloqueo del robot cortacésped.

Desactivar la protección con código PIN

Para establecer la función de equipo, tiene que estar desactivado la protección con código PIN en el robot.

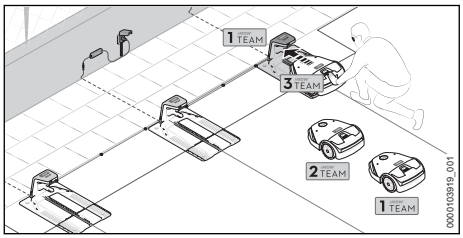
- ► Si está activada la protección con código PIN, desactivarla a través de la aplicación "MY iMOW®".

5.7.2 Constituir un equipo

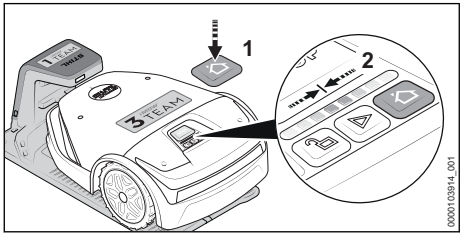
La función de equipo debe configurarse individualmente para cada robot cortacésped con la estación de carga asociada en orden descendente:
- – Team 3
- – Team 2
- – Team 1

Para configurar la función de equipo, primero hay que colocar el correspondiente robot cortacésped en la estación de carga principal (Team 1).

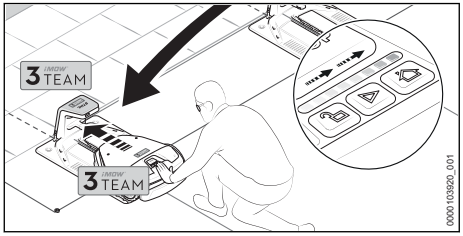
Constituir el Team 3



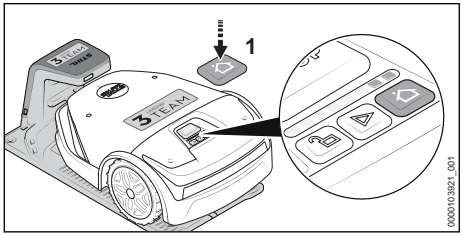
► Empujar el robot cortacésped (Team 3) en la estación de carga principal (Team 1) hasta el tope.



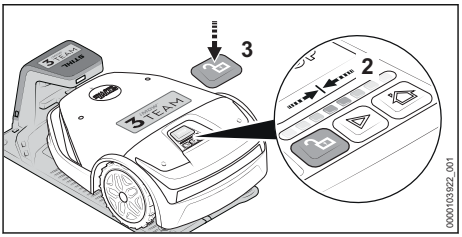
► Pulsar "HOME" (1) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (2) luzca por completo en amarillo.
La configuración de equipo está activa y la tira luminosa (2) luce en amarillo de izquierda a derecha.



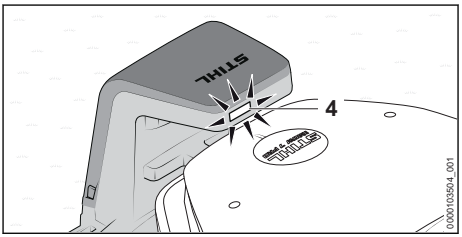
► Sacar el robot cortacésped (Team 3) de la estación de carga principal y empujarlo en la estación de destino (Team 3) hasta el tope.



► Pulsar "HOME" (1).
Se confirma la estación de destino.



► Pulsar "CIERRE" (3) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (2) luzca por completo en blanco.
Está desactivado el bloqueo del robot cortacésped.



► Pulsar la combinación de teclas indicada.
El LED (4) en la estación de carga (Team 3) parpadea en blanco.

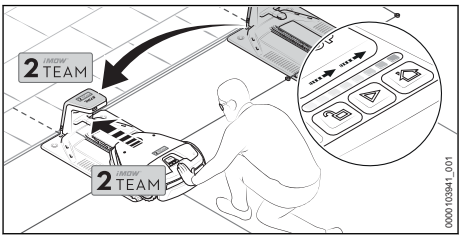
El Team 3 está constituido. El robot cortacésped está listo para el trabajo de corte.

Constituir el Team 2

Configurar la función de equipo para el Team 2 como se ha descrito para el Team 3.

► Empujar el robot cortacésped (Team 2) en la estación de carga principal (Team 1) hasta el tope.

► Pulsar "HOME" y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa luzca por completo en amarillo.
La configuración de equipo está activa y la tira luminosa luce en amarillo de izquierda a derecha.



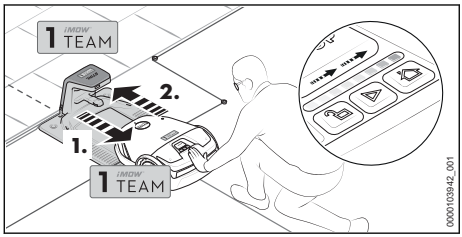
► Sacar el robot cortacésped (Team 2) de la estación de carga principal y empujarlo en la estación de destino (Team 2) hasta el tope.

- Pulsar "HOME".
  Se confirma la estación de destino.
- Pulsar "CIERRE" y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa luzca por completo en blanco
  Está desactivado el bloqueo del robot cortacésped.
- Pulsar la combinación de teclas indicada.
  El LED en la estación de carga (Team 2) parpadea en blanco.

Constituir el Team 1

Configurar la función de equipo para el Team 1 como se ha descrito para el Team 3 y el Team 2.

- Empujar el robot cortacésped (Team 1) en la estación de carga principal (Team 1) hasta el tope.
- Pulsar "HOME" y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa luzca por completo en amarillo.
  La configuración de equipo está activa y la tira luminosa luce en amarillo de izquierda a derecha.



- Sacar el robot cortacésped (Team 1) de la estación de carga principal (Team 1) y volverlo a colocar en la estación de carga principal empujándolo hasta el tope.
- Pulsar "HOME".
  Se confirma la estación de destino.
- Pulsar "CIERRE" y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa luzca por completo en blanco
  Está desactivado el bloqueo del robot cortacésped.
- Pulsar la combinación de teclas indicada.
  El LED en la estación de carga (Team 1) parpadea en blanco.

Finalizar la constitución de equipos

Realice los ajustes de los robots cortacésped solo una vez finalizada la configuración como equipo a través de la aplicación "MY iMOW®" o el portal STIHL connected.

Los ajustes más importantes para la función de equipo son:

– Ajustar la misma altura de corte en todos los robots
– Establecer el plano de corte y determinar la zona horaria
– Ajustar el sensor de lluvia
– Definición de la distancia de inicio

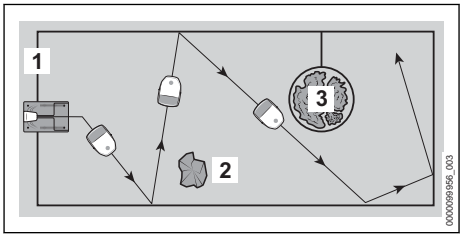
Para definir la distancia de inicio, se ha de desactivar la protección con código PIN en el robot.

- Si la protección con código PIN está activada: desactivar la protección con código PIN a través de la aplicación "MY iMOW®".

6 Utilizar el robot cortacésped como máquina única

6.1 Descripción del funcionamiento

6.1.1 Descripción del funcionamiento



El robot cortacésped corta la hierba en órbitas elegidas aleatoriamente. Para que el robot cortacésped detecte los límites de la superficie de corte, hay que tender un alambre delimitador (1) alrededor de la superficie de corte.

El alambre delimitador (1) transmite una señal al robot cortacésped. La señal la genera la estación de carga.

El robot cortacésped detecta los objetos (2) fijos en la superficie de corte por medio de sensores de ultrasonido y un sensor de impacto.

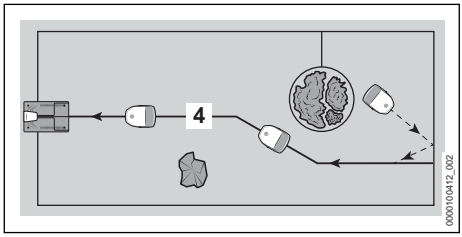
En cuanto el robot detecta un obstáculo fijo (2), reduce su marcha, choca con el objeto y sigue luego en otra dirección.

Las zonas (3) por las que el robot no deberá transitar y los objetos con los que no deberá chocar se han de delimitar del resto de la superficie de corte con el alambre delimitador (1).

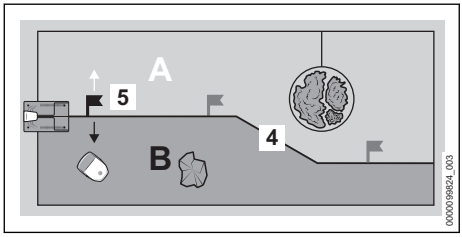
Cuando el robot cortacésped detecta una zona delimitada (3), reduce su marcha y sigue luego en otra dirección.

En el modo de servicio, el robot sale automáticamente de la estación de carga y corta la hierba.

El manejo del robot cortacésped se realiza por medio de la app "MY iMOW®" y las teclas del panel de mando del robot. Las tiras luminosas en el robot cortacésped, así como una emisión de voz generada artificialmente, informan sobre el estado actual del robot.

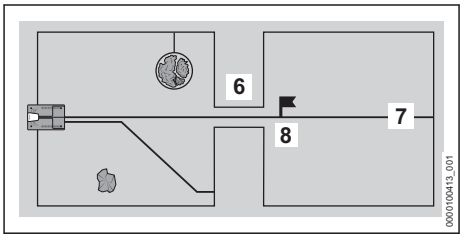


Si el estado de carga del acumulador es bajo, el robot busca el alambre conductor (4) más cercano durante el servicio de corte. Si se detecta un alambre conductor (4), el robot cortacésped se guía por dicho alambre para volver automáticamente a la estación de carga. La estación de carga vuelve a cargar el acumulador. En la superficie de corte se tiene que haber tendido al menos un alambre conductor (4). Se pueden tender un máximo de tres alambres conductores. Si se quiere interrumpir el servicio de corte o cargar el acumulador, el robot cortacésped se puede enviar directamente de vuelta a la estación de carga por medio de la app "MY iMOW®" o la tecla "CASA".



En un alambre conductor (4) se pueden colocar hasta tres puntos de inicio (5). El robot puede ir de forma sistemática al respectivo punto de inicio y comenzar desde allí el trabajo de corte.

Con el alambre conductor (4), la superficie de corte se puede dividir en varias zonas (por ejemplo: A y B). Las zonas se definen mediante un punto de inicio (5). Desde el punto de inicio seleccionado, el robot cortacésped se puede guiar a la zona deseada, hacia la izquierda o la derecha. El robot puede trabajar entonces en la zona seleccionada. Los puntos de inicio y las zonas se gestionan desde la app "MY iMOW®" y se pueden tener en cuenta en el plano de corte.



Si en la superficie de corte hay un paso estrecho (6), el robot pasa por allí, en tanto se pueda mantener una distancia mínima determinada entre los alambres delimitadores. Si no se alcanza la distancia mínima, se ha de tender un alambre conductor (7) por el paso estrecho (6). El alambre conductor (7) dirige entonces el robot por el paso estrecho (6) hacia un punto de inicio (8). Desde el punto de inicio (8), el robot cortacésped puede trabajar en la superficie de corte que se encuentra detrás del paso estrecho (6). La frecuencia con la que el robot se dirige al punto de inicio (8) se puede gestionar desde la app "MY iMOW®" y se puede tener en cuenta en el plano de corte.

6.2 Preparar la superficie de corte y el robot cortacésped

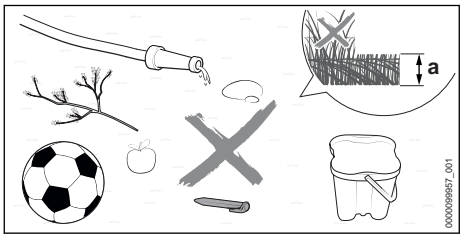
6.2.1 Planificar y preparar la superficie de corte

Antes de poner en marcha el robot cortacésped, hay que planificar y preparar la superficie de corte. Con ello se facilita una instalación robusta, así como un funcionamiento discreto y se eliminan posibles fuentes de perturbación.

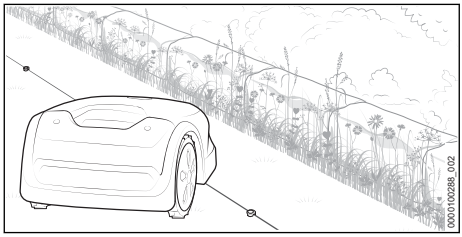
Planificar la superficie de corte

- ► Familiarizarse con el tema de la estación de carga y el tendido de cables en los siguientes capítulos.
- ► Transmitir información sobre el propio jardín:
  - – Contorno de la superficie de corte
  - – Posición de la estación de carga
  - – Recorrido del alambre delimitador (observar las distancias respecto del borde y las pendientes descritas para el tendido de los cables)
  - – Recorrido del alambre conductor / alambres conductores (al menos uno; como máximo, tres)

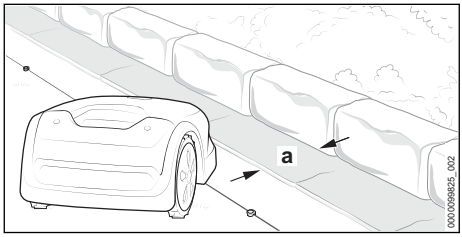
Preparar la superficie de corte



- Quitar los objetos que se encuentren en la superficie.
- Quitar los metales, materiales magnéticos, conductores eléctricos y los alambres delimitadores viejos.
- Cortar primero el césped con un cortacésped a la altura de corte que luego se ajuste también para el trabajo con el robot cortacésped. El ajuste estándar de la altura de corte es a = 4 cm.
- Nivelar los agujeros y las irregularidades más pronunciadas.
- Si el suelo está duro y seco, regar ligeramente la superficie de corte para facilitar la introducción de los clavos de fijación.



- Debido a su tipo de construcción, un robot cortacésped deja una franja de hierba sin cortar a lo largo de superficies no transitables. Esta franja se puede aprovechar p. ej. para sembrar flores y crear una superficie de floración para los insectos.



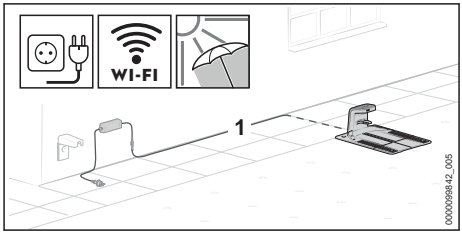
- Si se desea cortar la hierba a lo largo de superficies no transitables sin dejar bordes: colocar piedras o placas para bordes de césped a lo largo de esta superficie, de un ancho de al menos a = 24 cm.

6.2.2 Preparar el robot cortacésped para el trabajo

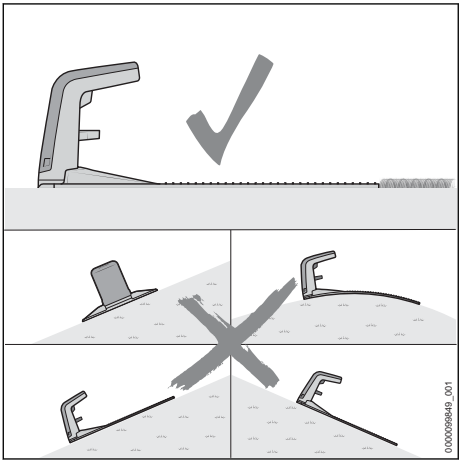
- Quitar el embalaje y los seguros para el transporte.
- Asegurarse de que los siguientes componentes se encuentren en un estado seguro:
  - Robot cortacésped, 🕮 4.6.1
  - Mecanismo de corte, 🕮 4.6.2
  - Acumulador, 🕮 4.6.3
  - Estación de carga y fuente de alimentación, 🕮 4.6.4
- Colocar la estación de carga, 🕮 6.3
- Tender el alambre delimitador, 🕮 6.4
- Finalizar el tendido del alambre delimitador, 🕮 6.5.1
- Tender el alambre conductor, 🕮 6.6.1
- Realizar la conexión eléctrica de la estación de carga, 🕮 6.7.1
- Cargar el robot cortacésped, 🕮 6.8.1
- Conectar la interfaz inalámbrica Bluetooth®, 🕮 7.1
- Si no se pueden realizar estos pasos: no utilizar el robot y acudir a un distribuidor especializado STIHL.

6.3 Colocar la estación de carga

6.3.1 Especificaciones generales



- Elegir el lugar para la estación de carga, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - El cable de carga (1) se puede tender fuera de la zona de corte hacia una caja de enchufe adecuada.
  - La estación de carga y la fuente de alimentación se encuentran en un lugar bien visible.
  - La estación de carga está en la superficie de corte más grande o en la que se corta con más frecuencia.
  - Si es posible: el lugar está protegido contra inclemencias meteorológicas y en la sombra.
  - Si es posible: la estación de carga está dentro del campo de recepción de una red inalámbrica (conexión WLAN).
  - Si es posible: la estación de carga está en una superficie de corte con pendiente, en la zona más baja de la misma.



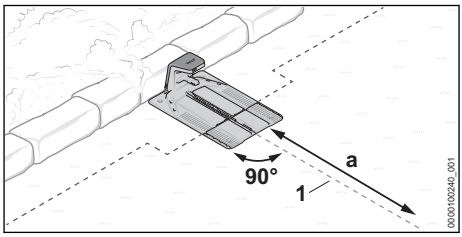
- Alinear la estación de carga, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - La estación de carga está sobre una superficie llana.
  - La abertura de la estación de carga está orientada hacia delante, en el sentido de la superficie de corte.
  - La estación de carga está alineada en horizontal y no en lateral, ni inclinada hacia delante o hacia atrás.
  - La plataforma no se dobla y queda plana en el suelo.

6.3.2 Posicionar la estación de carga

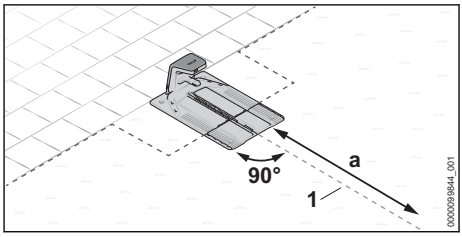
La posición de la estación de carga está en función del lugar previsto y su entorno.

- Elegir el lugar y colocar la estación de carga tal y como se especifica.

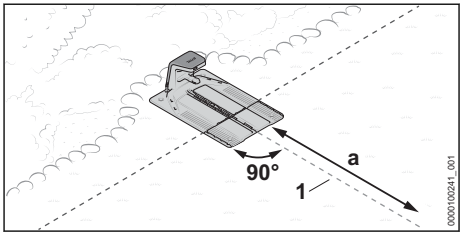
Colocar la estación de carga en la superficie de corte



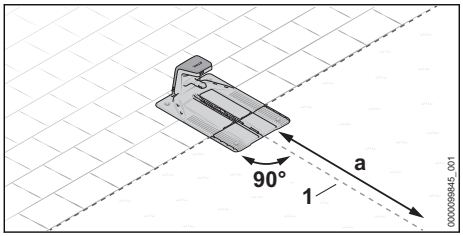
La estación de carga está en el borde de la superficie de corte, en una pared, y el alambre conductor (1) se puede tender en línea recta a = 2 m, desde la estación de carga por la superficie de corte.



La estación de carga está en el borde de la superficie de corte. La superficie contigua es transitable y el alambre conductor (1) se puede tender en línea recta a = 2 m, desde la estación de carga por la superficie de corte.



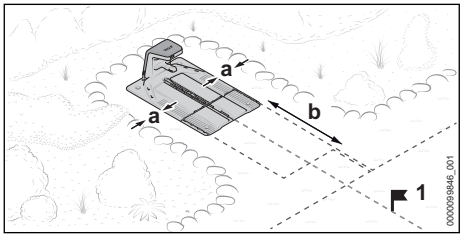
La estación de carga está en parte en un arriate y en parte en la superficie de corte, y el alambre conductor (1) se puede tender en línea recta a = 2 m, desde la estación de carga por la superficie de corte.



La estación de carga está en parte en una superficie transitable y en parte en la superficie de corte, y el alambre conductor (1) se puede tender en línea recta a = 2 m, desde la estación de carga por la superficie de corte.

- Preparar la estación de carga, 🕮 6.3.3.
- Colocar la estación de carga en la superficie de corte, 🕮 6.3.4.

Colocar la estación de carga fuera de la superficie de corte



La estación de carga está fuera de la superficie de corte.

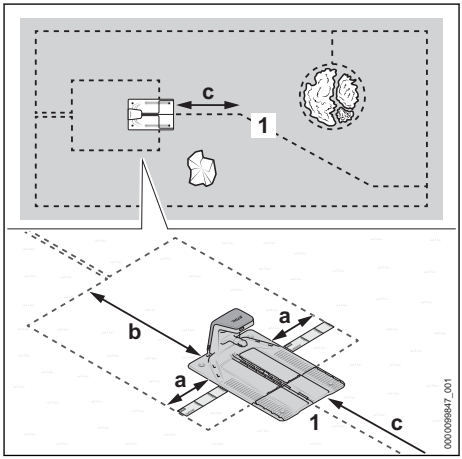
La distancia lateral hasta la superficie contigua tiene que ser de a = 15 cm.

La distancia del borde delantero de la estación de carga respecto de la superficie de corte tiene que ser de al menos b = 2 m.

Para esta variante, al finalizar la puesta en marcha, se tiene que fijar sin falta un punto de inicio (1) en la superficie de corte. El robot cortacésped inicia entonces el trabajo desde este punto y no directamente desde la estación de carga. Los puntos de inicio se pueden ajustar por medio de la app "MY iMOW®". La frecuencia con la que se aborda el punto de inicio (1) se tiene que ajustar en la app al 100%.

- Preparar la estación de carga, 🕮 6.3.3.
- Colocar la estación de carga fuera de la superficie de corte, 🕮 6.3.5.

Colocar la estación de carga en el centro de la superficie de corte



La estación de carga se posiciona en el centro de la superficie de corte como una "isla".

En esta variante, el alambre delimitador se tiende alrededor de la estación de carga y luego se empuja hacia atrás hasta el borde de la superficie de corte. El alambre conductor se empuja hacia delante hasta el borde de la superficie de corte.

La distancia lateral hasta las superficies contiguas tiene que ser de al menos a = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler).

La distancia del borde trasero de la estación de carga hasta el borde de la superficie de corte tiene que ser de al menos b = 2 m.

El alambre conductor (1) se tiene que poder tender en línea recta c = 2 m, desde la estación de carga por la superficie de corte.

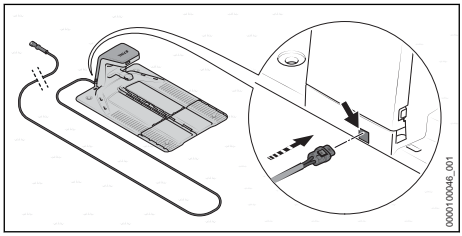
- Preparar la estación de carga, 🕮 6.3.3.
- Colocar la estación de carga en el centro de la superficie de corte, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Preparar la estación de carga

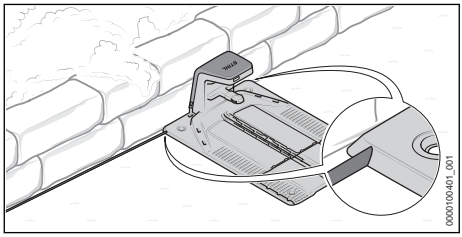
Conectar el cable de carga

INDICACIÓN

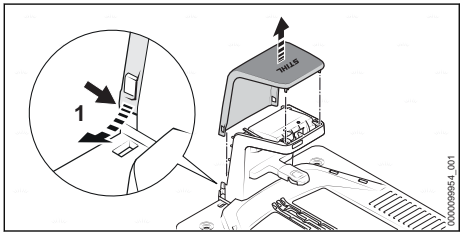
- Estando las uniones por enchufe y los cables de carga montados, estos están protegidos para que no se contaminen, p. ej., con polvo y suciedad. Si las uniones por enchufe están sucias, la estación de carga puede sufrir fallos de funcionamiento.
  - ► Proteger de la suciedad las uniones por enchufe que estén al descubierto.
  - ► Limpiar las uniones por enchufe sucias tal y como se especifica en este manual de instrucciones.



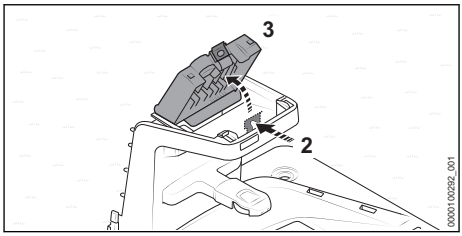
El cable de carga se puede conectar de forma estándar por detrás.



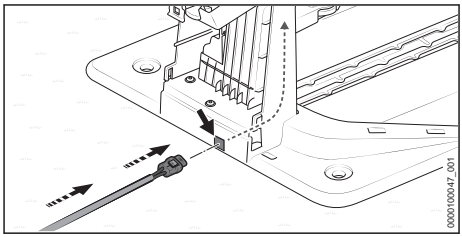
Si la estación de carga se encuentra junto a una pared, el cable de carga también se puede tender por debajo de la plataforma. El cable de carga se puede sacar de debajo de la plataforma por la izquierda o la derecha.



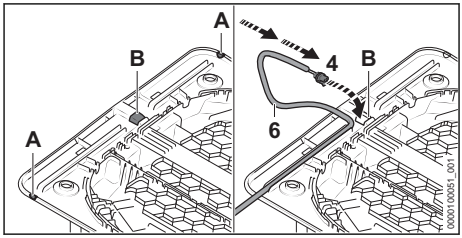
► Doblar la cubierta (1) un poco hacia fuera por ambos lados y quitarla hacia arriba.



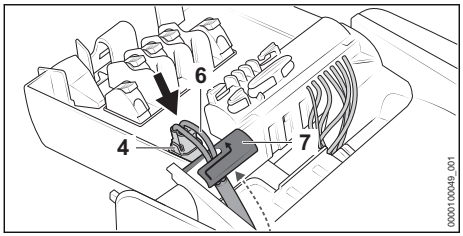
► Oprimir el bloqueo de seguridad (2) y abrir la cubierta (3).



► Si la estación de carga se tiene que conectar por detrás:
  - ► Insertar el enchufe (4) en la entrada (5) y guiar el cable de carga (6).
    El cable de carga (6) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga.

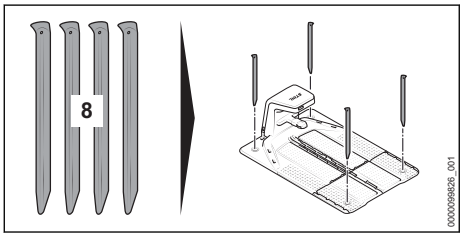


► En el caso de que la estación de carga esté junto a una pared o el cable de carga se tenga que sacar de debajo de la plataforma por un lado:
  - ► En el lado deseado de la plataforma, abrir el borde en la posición (A) y desbarbarlo.
  - ► Recortar una abertura (B) en el centro de la plataforma y desbarbarla.
  - ► Insertar el enchufe (4) en la abertura (B) y empujar el cable de carga (6).
    El cable de carga (6) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga.



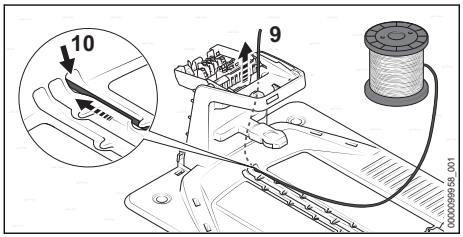
- Fijar el cable de carga (6) en el soporte de cable (7).
- Insertar el enchufe (4).
  Se percibe y se oye encastrar el enchufe (4) en ambos lados.

Fijar la estación de carga

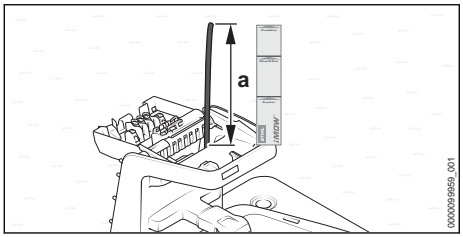


- Fijar la estación de carga en el suelo con cuatro clavos (8) adecuados para la tierra.

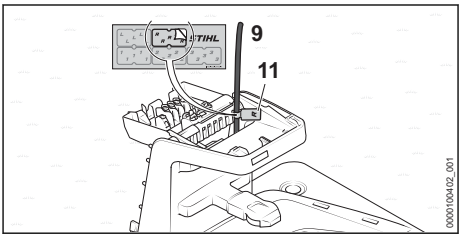
Introducir el alambre delimitador



- Insertar el principio del alambre (9) en la entrada (10) derecha y empujarlo.
  El alambre delimitador (9) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga.

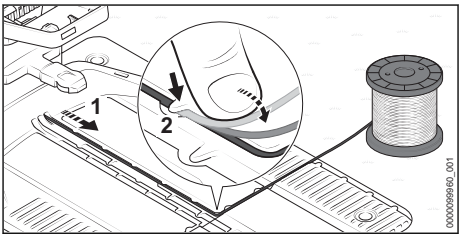


- Seguir introduciendo el alambre delimitador hasta que sobresalga a = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) por arriba.

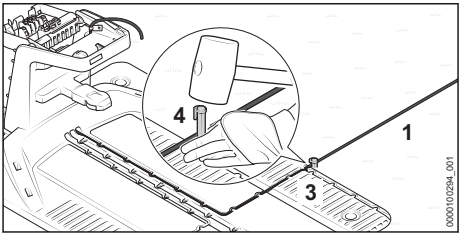


- Marcar el principio del alambre (9) cerca de la caja con un marcador (11) adecuado.
  La marca facilita luego la conexión al borne correcto.

6.3.4 Colocar la estación de carga en la superficie de corte

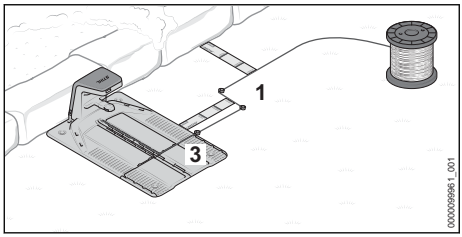


- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho (2).



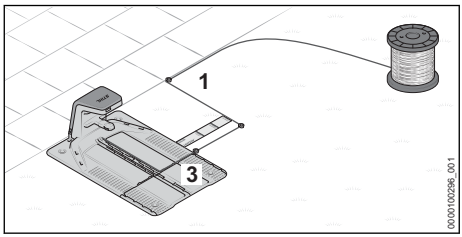
- Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (3) misma con un clavo (4) adecuado.

Si la estación de carga está junto a una pared:



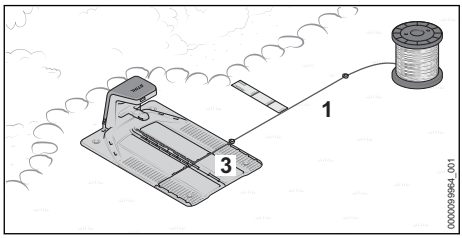
- Sacar el alambre delimitador (1) 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) de la plataforma (3) por un lado.
- Llevar el alambre delimitador (1) en paralelo a la plataforma (3) hacia el borde de la superficie de corte y mantener una distancia de 37 cm respecto de la pared (longitud: 1x iMOW® Ruler).
- Tender el alambre delimitador (1) en torno a la superficie de corte en sentido horario, 🕮 6.4.

Si la estación de carga está en una superficie contigua y transitable:



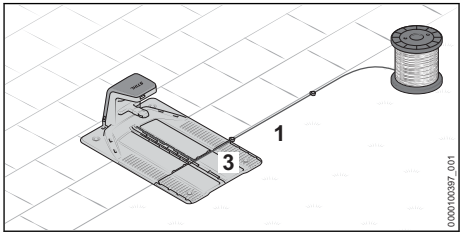
- Sacar el alambre delimitador (1) 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) de la plataforma (3) por un lado.
- Llevar el alambre delimitador (1) en paralelo a la plataforma (3) hacia el borde de la superficie de corte.
- Tender el alambre delimitador (1) en torno a la superficie de corte en sentido horario, 🕮 6.4.

Si la estación de carga se encuentra en parte en un arriate y en parte en la superficie de corte:



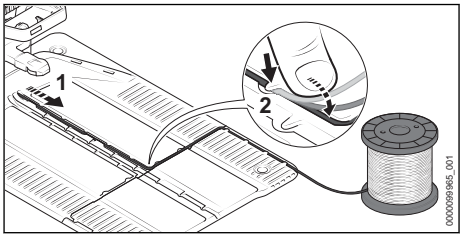
- Sacar el alambre delimitador (1) de la plataforma (3) por un lado y mantener una distancia de 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) en paralelo al arriate.
- Tender el alambre delimitador (1) en torno a la superficie de corte en sentido horario, 🕮 6.4.

Si la estación de carga está en parte en la superficie transitable y en parte en la superficie de corte:

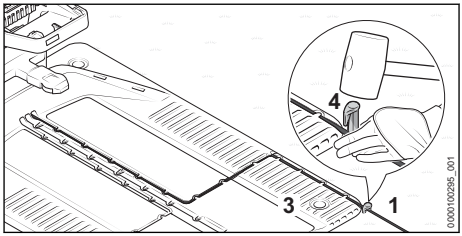


- Sacar el alambre delimitador (1) de la plataforma (3) por un lado y tenderlo a lo largo de la superficie transitable.
- Tender el alambre delimitador (1) en torno a la superficie de corte en sentido horario, 🕮 6.4.

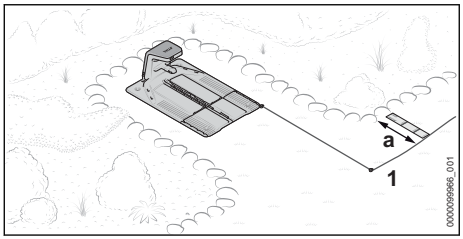
6.3.5 Colocar la estación de carga fuera de la superficie de corte



- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho (2).

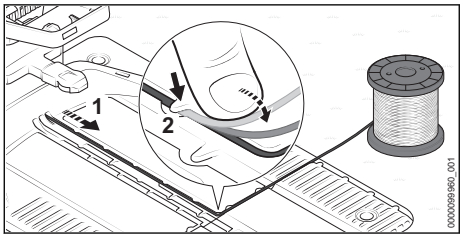


- Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (3) misma con un clavo (4) adecuado.

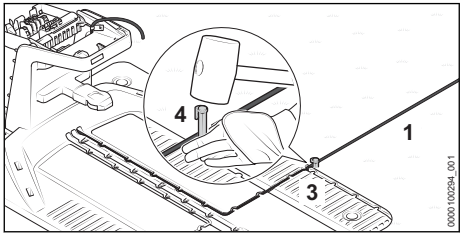


- Llevar el alambre delimitador (1) hacia delante a la superficie de corte.
  La distancia correcta respecto del borde de la superficie de corte depende de si se puede transitar por el borde de la superficie de corte o si se tiene que mantener una distancia de a = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler).
- Tender el alambre delimitador (1) en torno a la superficie de corte en sentido horario, 🕮 6.4.

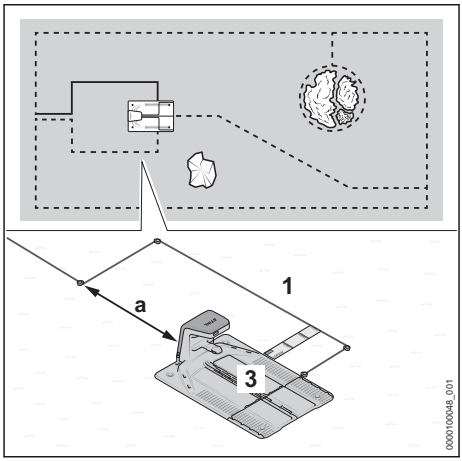
6.3.6 Colocar la estación de carga en el centro de la superficie de corte



- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho (2).



- Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (3) misma con un clavo (4) adecuado.

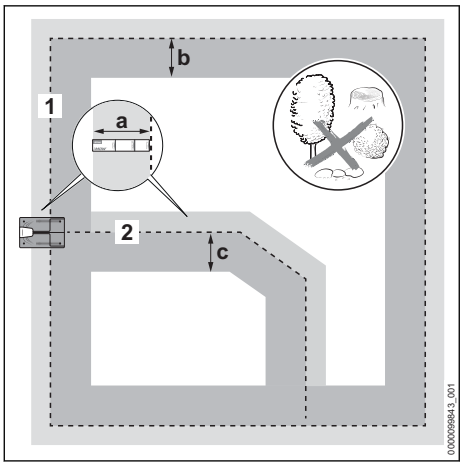


- Apartar el alambre delimitador (1) al menos 37 cm de la plataforma (3) por un lado (longitud: 1x iMOW® Ruler).
- Llevar el alambre delimitador (1) a una distancia de al menos a = 2 m detrás de la plataforma (3).
- Llevar el alambre delimitador (1) centrado por detrás de la estación de carga hacia el borde de la superficie de corte.
  La distancia correcta respecto del borde de la superficie de corte se ha de observar en función de la superficie contigua.
- Tender el alambre delimitador (1) en torno a la superficie de corte en sentido horario, 🕮 6.4.

6.4 Tender el alambre delimitador

6.4.1 Especificaciones generales

Comprobar el recorrido del alambre delimitador y el alambre conductor en la superficie de corte



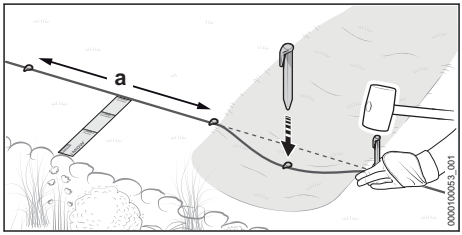
- Asegurarse de que a lo largo del alambre delimitador y el alambre conductor la superficie de corte está plana y exenta de obstáculos en las siguientes amplitudes:

Alambre delimitador (1)
- hacia fuera: a = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler)
- hacia dentro: b = 1,2 m

Alambre conductor (2)
- a la derecha, en sentido de marcha hacia la estación de carga: a = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler)
- a la izquierda, en sentido de marcha hacia la estación de carga: c = 1,2 m

Tender el alambre delimitador
- Tender el alambre delimitador en sentido horario comenzando por la estación de carga.
- No doblar, cortar, tensar o cruzar el alambre delimitador.
- Asegurarse de que el alambre delimitador no se cruce con un alambre conductor.
  - Excepción: al instalar un pasillo, el alambre conductor se tiene que cruzar con el delimitador.
- Mantener una distancia de 1 m respecto de otros alambres delimitadores de otras instalaciones de robot cortacésped cercanas.
- Asegurarse de que la longitud del alambre delimitador no sobrepase los 850 m.
- No tender el alambre delimitador y el alambre conductor en diferentes profundidades.

Fijar el alambre delimitador y el alambre conductor

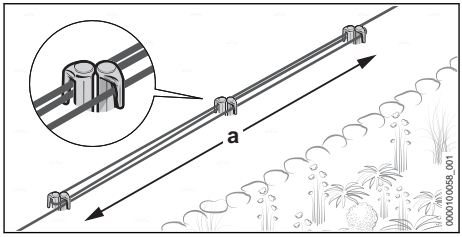


- Fijar el alambre delimitador y el alambre conductor con los clavos de fijación, de manera que se cumplan las condiciones siguientes:
  - La distancia entre los clavos de fijación es de a = 1 m, como máximo.
  - El alambre delimitador y el alambre conductor están tendidos de forma plana en todos los puntos del suelo.
  - Los clavos de fijación están completamente hundidos.

Tender un alambre de reserva

El alambre de reserva facilita las correcciones en el tendido de alambre y proporciona un margen para futuras adaptaciones.
Ejemplos:
- Se amplía un arriate y se tiene que delimitar de nuevo.
- Los matorrales y los arbustos crecen por lo que el alambre delimitador se tiene que tender haciendo un rodeo más amplio alrededor de la maleza.
- El alambre delimitador se ha cortado demasiado corto en la estación de carga y no se puede conectar.

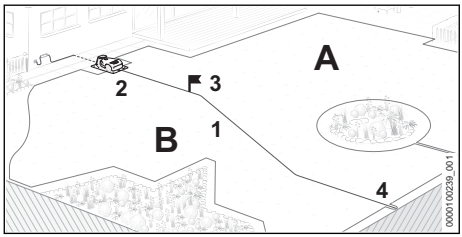
Se pueden planear una o varias reservas de alambre y tenderlo.



- Pasar el alambre delimitador de una longitud de a = 1 m en paralelo y arrimado a 2 clavos de fijación sin que los alambres delimitadores se crucen.
- Fijar el alambre de reserva en el centro con otros dos clavos.

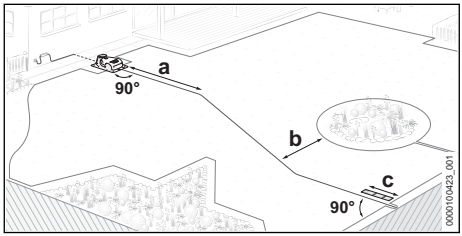
6.4.2 Planificar el alambre conductor y establecer el punto de conexión en el alambre delimitador

El tendido del alambre conductor o de varios alambres conductores se ha de planificar de antemano con esmero. Al tender el alambre delimitador se ha de tener ya en cuenta la posición de todos los alambres conductores. Se tiene que tender al menos un alambre conductor, pero se pueden tender también tres.

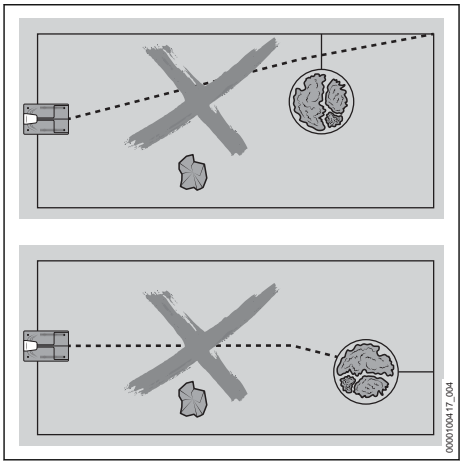


Un alambre conductor (1) cumple las siguientes funciones:
– Orientación para volver a la estación de carga (2)
– Dirigirse a un punto de inicio (3)
– Dividir la superficie de corte en zonas (A y B)

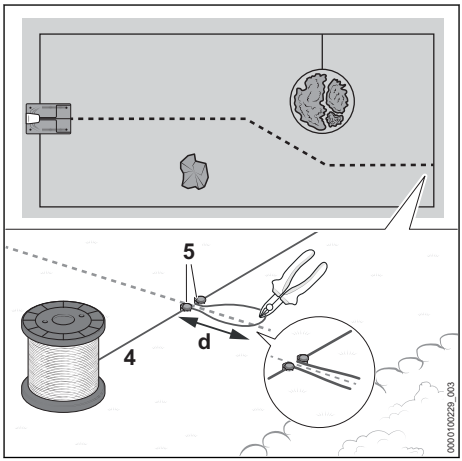
El alambre conductor (1) se tiende por la superficie de corte, comenzando por la estación de carga (2), y se conecta al alambre delimitador perimetral (4) en un lugar lo más alejado posible. 🕮 6.6



► Planificar el alambre conductor, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
– El alambre conductor se tiende en línea recta a = 2 m, desde la estación de carga hasta la superficie de corte.
– La distancia mínima entre el alambre conductor y el alambre delimitador perimetral es de b = 27,5 cm
– El alambre conductor se tiende en línea recta y en ángulo recto con una distancia mínima de c = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) hasta el alambre delimitador y luego se conecta.



– El alambre conductor no se puede cruzar con una conexión de la superficie restringida.
– El alambre conductor no se deberá conectar en un rincón al alambre delimitador.
– El alambre conductor no se deberá conectar al alambre delimitador en una superficie restringida.
– El alambre conductor no se deberá cruzar con un alambre delimitador.
  Excepción: al instalar un pasillo, el alambre conductor se tiene que cruzar con el delimitador.
– El alambre conductor no deberá estar doblado ni tensado y no se deberá cruzar sobre sí mismo.



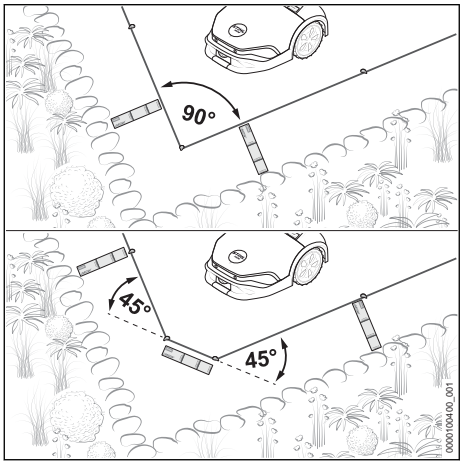
Al instalar el alambre delimitador perimetral (4), se ha de establecer el punto de conexión para el alambre conductor:

- ► Fijar el alambre delimitador (4) en el lugar previsto con un clavo de fijación (5).
- ► Tender el alambre delimitador (4) con un bucle de una longitud de d = 15 cm y fijarlo con otro clavo adecuado (5).
- ► Cortar el alambre delimitador (4) por el extremo del bucle, p. ej., con unos alicates de corte lateral.
  Los extremos de los cables se conectan con el alambre conductor al finalizar la instalación. 🕮 6.6
- ► Seguir tendiendo el alambre delimitador (4) en torno a la superficie de corte.

6.4.3 Rincones

Rincones de un ángulo superior a 90°

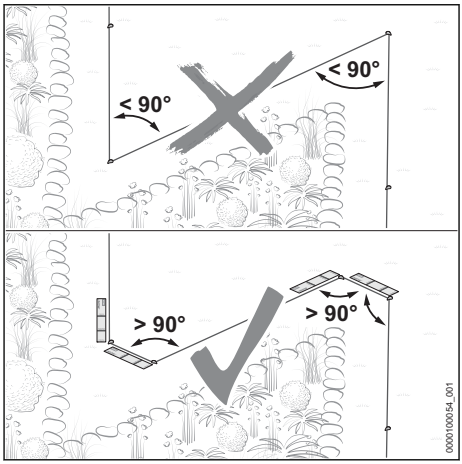
Los rincones de un ángulo de 90° se pueden dividir en dos rincones de un ángulo de 45°. De esta manera, el robot cortacésped modifica su dirección en esta zona de forma más regular y dando menos sacudidas.



- ► Tender 37 cm del alambre delimitador en el rincón (longitud: 1x iMOW® Ruler) de forma transversal.

Rincones cónicos de un ángulo < 90°

Dividir los rincones cónicos de un ángulo < 90° en dos rincones. De esta manera, el robot cortacésped modifica su dirección en este lugar de forma más regular y dando menos sacudidas.

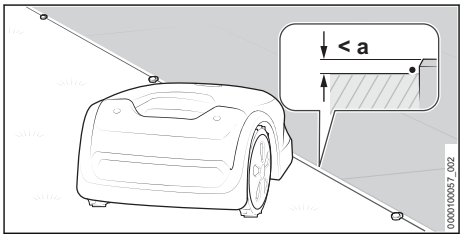


- ► Asegurarse de que los rincones cónicos no tengan un ángulo inferior a 90°.
- ► Si el ángulo es inferior a 90°: dividir el ángulo.
  - ► Conformar un rincón de un ángulo superior a 90°. Tender luego el alambre delimitador en línea recta, en una longitud de al menos 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler).
  - ► Conformar luego un rincón de un ángulo superior a 90°. Tender luego en línea recta el alambre delimitador, en una longitud de al menos 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler).

6.4.4 Superficie transitable

Por las superficies existentes al lado mismo de la superficie de corte puede pasar el robot cortacésped siempre que la diferencia de altura entre ambas superficies no supere 1,5 cm. La base tiene que ser firme y estar exenta de obstáculos. Ejemplos:
– Terraza
– Camino pavimentado
– Bordillos de césped o placas

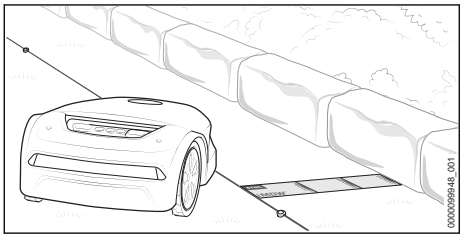
Gracias a la pequeña distancia del alambre delimitador respecto de la superficie transitable, es posible cortar la hierba sin dejar bordes.



► Tender el alambre delimitador sin distancia y en paralelo a la superficie transitable.
La diferencia máxima de altura entre la superficie transitable y la superficie de corte es de a = 1,5 cm

6.4.5 Superficie no transitable

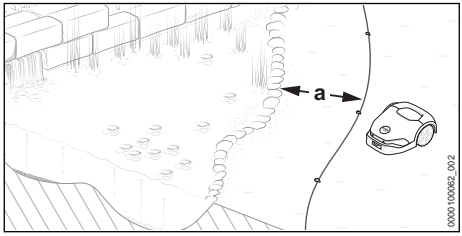
Una superficie no es transitable si hay obstáculos que sobresalgan del suelo en la superficie de corte, si la base no está firme o es muy irregular y si la diferencia de altura entre la superficie de corte y la superficie contigua es superior a 1,5 cm.
Ejemplos:
– Muro o valla
– Setos o arbustos con ramas muy bajas
– Jardín de piedras o camino de gravilla
– Suelo con muchas raíces o irregular



► Tender el alambre delimitador a una distancia de 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) en paralelo respecto de la superficie no transitable.
► En el caso de que la superficie no transitable se encuentre en la superficie de corte: acotar la superficie no transitable.

6.4.6 Superficie de agua

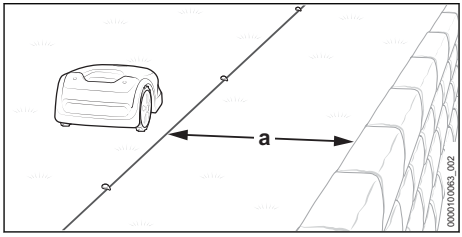
Respecto de superficies de agua hay que mantener una mayor distancia en el caso de que el agua no esté delimitada de la superficie de corte por algún obstáculo fijo que tenga una altura de 10 cm, como mínimo.
Ejemplos:
– Estanque de jardín
– Piscina
– Arroyo o corriente de agua



► Tender el alambre delimitador a una distancia de a = 1 m en paralelo respecto de la orilla.
► Si la superficie de agua está en la superficie de corte: delimitar la superficie de agua restringiendo dicha superficie.

6.4.7 Borde de caída

Respecto de los bordes de caída hay que mantener una mayor distancia del alambre, en el caso de que el borde no esté separado de la superficie de corte por un obstáculo fijo de 10 cm de alto, como mínimo.
Ejemplos:
– Escaleras
– Muro de contención
– Pendiente escalonada

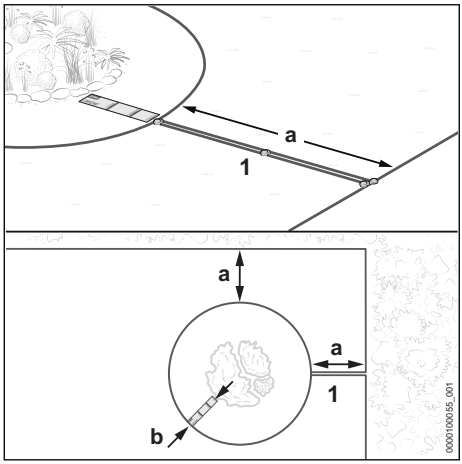


► Tender el alambre delimitador a una distancia de a = 1 m en paralelo respecto del borde de caída.

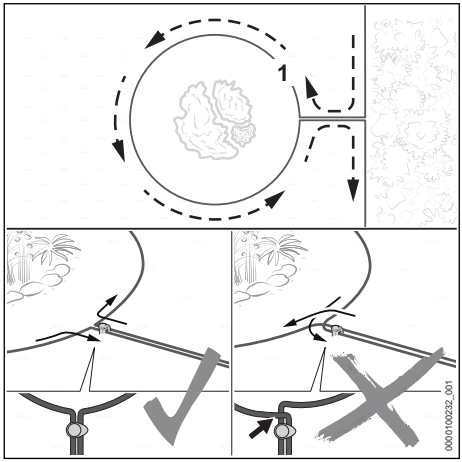
6.4.8 Superficie restringida

Las zonas en la superficie de corte por las que no puede o no debe transitar el robot cortacésped se han de delimitar como superficies restringidas.
Ejemplos:
– Arriate sin un borde fijo y una altura de 10 cm, como mínimo
– Estanque de jardín o piscina sin un borde fijo y una altura de 10 cm, como mínimo
– Obstáculos que no se deberán tocar
– Obstáculos que no están bastante fijos
– Obstáculos de menos de 10 cm de altura

Para realizar un servicio de corte robusto, las zonas restringidas no deberían presentar formas abombadas hacia dentro.



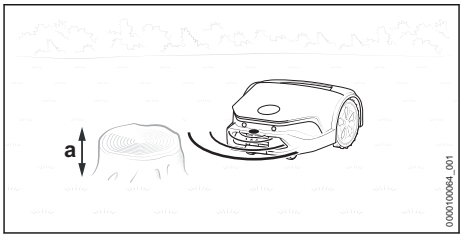
- Pasar el alambre delimitador (1) hacia la superficie restringida apartándolo del borde. Asegurarse de mantener las siguientes medidas para la superficie restringida:
  - Distancia mínima respecto de otros alambres delimitadores a = 55 cm
  - Distancia del alambre b = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) (para superficies de agua y bordes de caída b = 1 m)
  - Diámetro mínimo de la superficie restringida, 74 cm (longitud: 2x iMOW® Ruler)



- Tender el alambre delimitador (1) en torno a la zona que se quiere aislar.
- Tender el alambre delimitador (1) en paralelo y arrimado al borde sin que se crucen los alambres delimitadores.

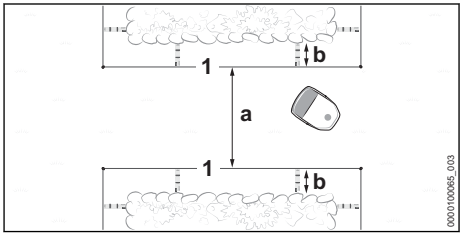
6.4.9 Obstáculo fijo

Un obstáculo fijo en la superficie de corte no se tiene que delimitar con una superficie restringida si dicho obstáculo tiene una altura de 10 cm, como mínimo. Los sensores de ultrasonido y el sensor de impacto detectan el obstáculo.



- No hay que delimitar obstáculos fijos de una altura de al menos a = 10 cm.

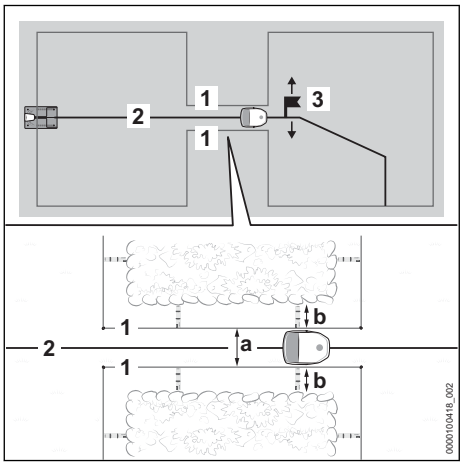
6.4.10 Paso estrecho



El robot cortacésped transita por todos los pasos estrechos mientras exista una distancia mínima (a) entre los alambres delimitadores (1).

- Tender el alambre delimitador (1) tal y como se muestra en la imagen y asegurarse de mantener las medidas siguientes:
  - Distancia mínima entre los alambres delimitadores (1) en el paso estrecho: a = 2 m
  - Si el paso estrecho se limita con obstáculos laterales: observar adicionalmente una distancia de b = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler)
- Si no se alcanza la distancia mínima a = 2 m entre los alambres delimitadores (1): Tender un alambre conductor por el centro del paso estrecho.

Paso estrecho con alambre conductor



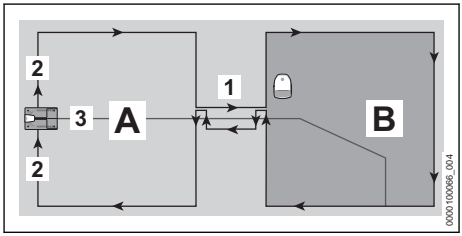
Un alambre conductor (2) guía de forma precisa el robot cortacésped por un paso estrecho en tanto se observe una distancia mínima (a) entre los alambres delimitadores (1).

Para finalizar el servicio, se ha de establecer un punto de inicio (3) detrás del paso estrecho y la frecuencia con la que se aborda. En otro caso, el robot no sabrá transitar por el paso estrecho. Los puntos de inicio se pueden ajustar por medio de la app "MY iMOW®".

- ► Tender el alambre delimitador (1) tal y como se muestra en la imagen y asegurarse de mantener las medidas siguientes:
- – Distancia mínima entre los alambres delimitadores (1) en el paso estrecho: a = 55 cm
- – Si el paso estrecho se delimita con obstáculos laterales: observar adicionalmente una distancia de b = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler)
- ► Tender el alambre conductor (2) en el centro del paso estrecho.
- ► Si no se alcanza la distancia lateral b = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler): instalar un pasillo para poder dirigir el robot cortacésped a otra superficie de corte 🕮 6.4.11 o delimitar la zona del paso estrecho de la superficie de corte.

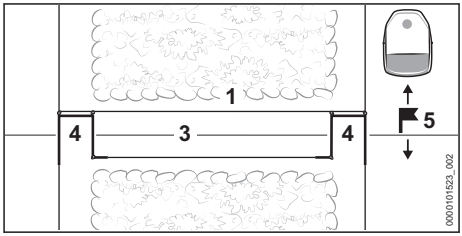
6.4.11 Pasillo

Descripción del funcionamiento



Mediante un pasillo (1) se pueden superar pasos estrechos o instalar las travesías sistemáticamente. El pasillo divide la superficie de corte en una superficie de corte principal (A) y en otra superficie de corte (B).

El alambre delimitador (2) se tiende sin ninguna interrupción. Este forma el pasillo entre la superficie de corte principal (A) y la zona de corte (B).



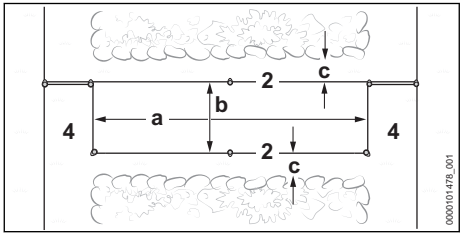
Los bucles de alambre (4) le comunican al robot que comienza o termina un pasillo.

En el centro del pasillo hay que tender un alambre conductor (3).

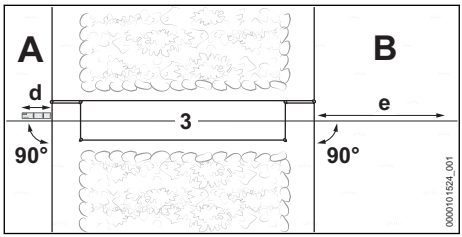
Por detrás de un pasillo se tiene que fijar obligatoriamente un punto de inicio (5) en la zona de corte (B). En otro caso, el robot cortacésped no encontrará el pasillo que lleva desde la superficie principal de corte (A) a otras superficies de corte (B). Los puntos de inicio y la frecuencia con la que se abordan se pueden ajustar por medio de la app "MY iMOW®".

En el interior de un pasillo no se corta la hierba.

Especificaciones generales

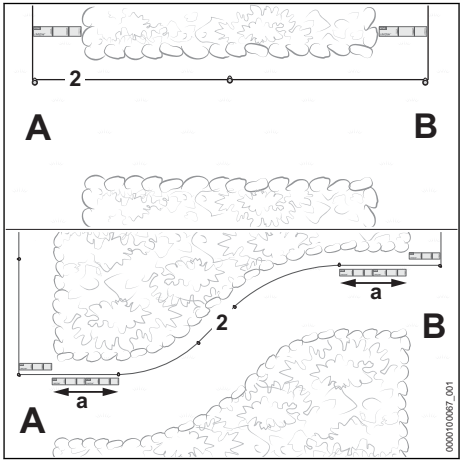


- Asegurarse de que se cumplan las siguientes condiciones:
  - La distancia mínima entre los bucles de alambre (4) es de a = 74 cm, como mínimo (longitud: 2x iMOW® Ruler).
  - La distancia entre los alambres delimitadores (2) es de b = 55 cm, como mínimo.
  - La distancia respecto de obstáculos laterales es de c = 15 cm, como mínimo.

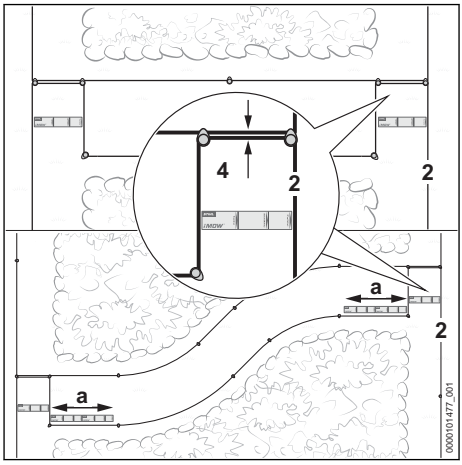


- Asegurarse de que se cumplan las siguientes condiciones:
  - El alambre conductor (3) se puede guiar por delante del pasillo en una longitud de al menos d = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) en línea recta y en ángulo recto (90°) hacia el pasillo.
  - El alambre conductor (3) se puede guiar por detrás del pasillo en una longitud de al menos e = 2 m en línea recta y en ángulo recto (90°) hacia la zona de corte (B).
- En el caso de no poderse mantener las distancias y las longitudes, la zona de corte (B) se ha de delimitar de la superficie de corte principal (A) y se ha de instalar una superficie anexa.

Tender el pasillo

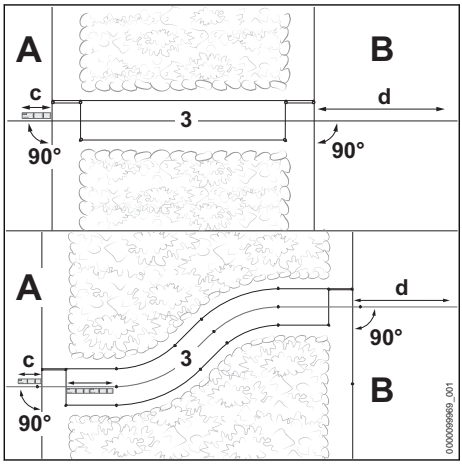


- Pasar el alambre delimitador (2) desde la superficie de corte principal (A) hasta la superficie de corte (B) tal como se muestra en la imagen.
- Si el pasillo se tiende en forma de arco: tender el alambre delimitador (2) en una longitud de a = 74 cm (longitud: 2x iMOW® Ruler), al principio y al final del pasillo, en línea recta y en ángulo recto (90°) respecto de la superficie de corte.
- Guiar el alambre delimitador (2) en sentido horario alrededor de la zona de corte (B) y de vuelta al pasillo.



- Tender el alambre delimitador (2) en una longitud de 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) en paralelo y arrimado, sin que se crucen los cables delimitadores.

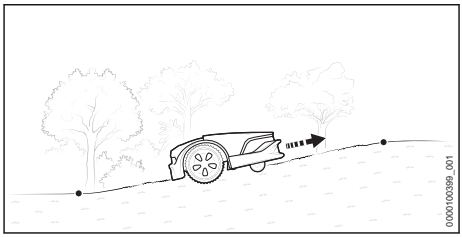
- Llevar el alambre delimitador (2) hacia la superficie de corte principal (A) a una distancia de al menos 55 cm en paralelo.
- Tender el alambre delimitador (2) en una longitud de 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) en paralelo y arrimado a la superficie de corte principal (A), sin que se crucen los cables delimitadores.
- Si el pasillo se tiende en forma de arco: tender el alambre delimitador (2) en una longitud de a = 74 cm (longitud: 2x iMOW® Ruler), al principio y al final del pasillo, en línea recta y en ángulo recto (90°) respecto de la superficie de corte.
- Finalizar el tendido del cable en la superficie de corte principal (A).



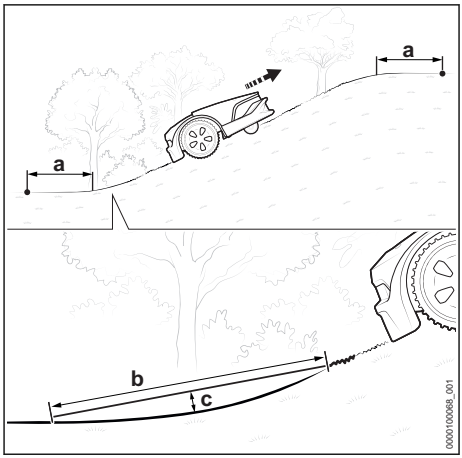
- Tender el alambre conductor (3) en la superficie de corte principal (A) en una longitud de al menos c = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) en línea recta y en ángulo recto (90°) respecto del pasillo.
- Tender el alambre conductor en el centro del pasillo.
- Tender el alambre conductor (3) por detrás del pasillo en una longitud de al menos d = 2 m en línea recta y en ángulo recto (90°) en la superficie de corte (B).

6.4.12 Subidas y bajadas

El robot puede transitar por subidas de hasta un 45 % cortando la hierba. El iMOW® con las ruedas motrices puede transitar por subidas de hasta un 55 % y cortar la hierba. Las ruedas motrices para el iMOW® se pueden adquirir como accesorio.



- Si las subidas o bajadas de hasta un 27 % se encuentran dentro de la superficie de corte: tender el alambre delimitador como siempre.

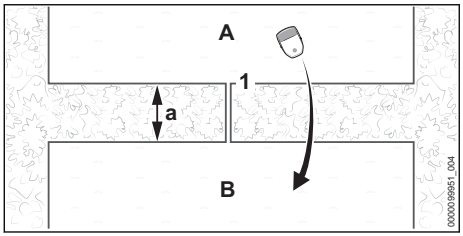


- Si dichas subidas y bajadas superan el 27 % y están dentro de la superficie de corte: tender el alambre delimitador delante y detrás de las mismas observando una distancia de al menos a = 1,20 m.
- Para que el robot pueda pasar del terreno llano a la subida / bajada, el radio de paso tiene que estar diseñado, de manera que en una longitud de b = 1 m no se sobrepase la distancia de c = 10 cm respecto del suelo.

6.4.13 Superficie anexa

Una superficie anexa no la puede transitar por sí solo el robot cortacésped. El cliente deberá colocar el robot en la superficie anexa.

En una superficie anexa no se deberá tender ningún alambre conductor.



- Llevar el alambre delimitador (1) desde la superficie principal (A) a la superficie anexa (B) y tenderlo.
  Distancia mínima respecto de los alambres delimitadores a = 74 cm (longitud: 2x iMOW® Ruler)
- Asegurarse de que la longitud del alambre delimitador (1) no sobrepase los 850 m.
- Llevar de vuelta el alambre delimitador (1) a la superficie de corte (A) en paralelo y a poca distancia sin que se crucen dichos alambres.

6.4.14 Superficie de corte pequeña

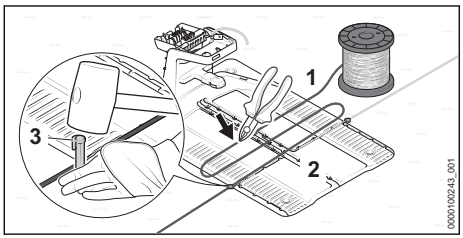
En una superficie de corte pequeña, en la que se requiere un alambre delimitador de menos de 20 m, se tiene que utilizar el módulo de superficie pequeña STIHL AKM 100.

El STIHL AKM 100 estabiliza la señal del alambre y se integra en el alambre delimitador con conectores de alambres.

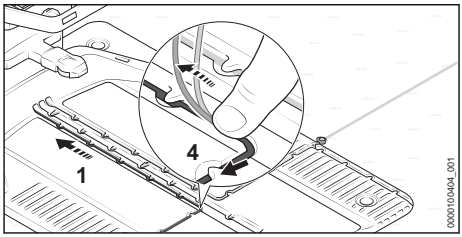
6.5 Finalizar el tendido del alambre delimitador

6.5.1 Finalizar el tendido del alambre delimitador

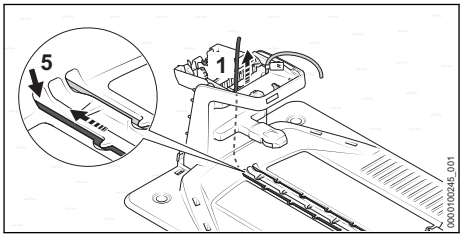
Estación de carga, en el borde de la superficie de corte; estación de carga, en el borde del césped



- Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (2) misma con un clavo (3) adecuado.
- Con el alambre delimitador (1), medir dos veces el ancho de la plataforma (2) y cortar luego dicho cable (1) con unos alicates de corte lateral.

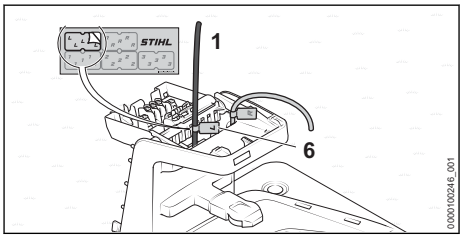


- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho (4).



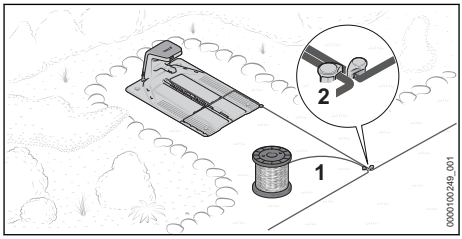
- Introducir el alambre delimitador (1) en el orificio de guía (5) izquierdo y empujarlo.

El extremo del cable (1) se empuja hacia arriba en el interior de la estación de carga.

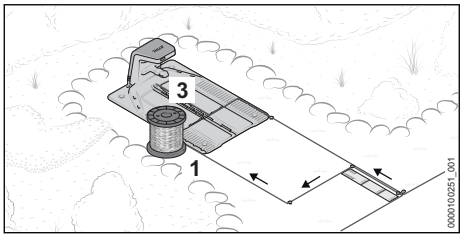


- Marcar el extremo del cable (1) cerca de la carcasa con el marcador (6) adecuado.

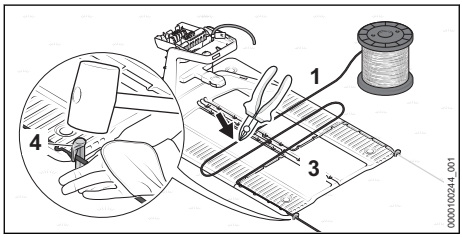
Estación de carga fuera de la superficie de corte



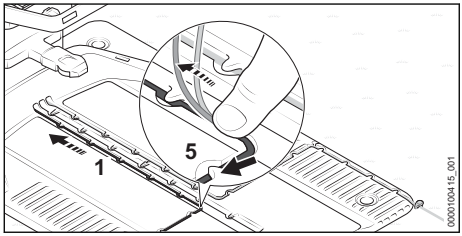
- Pasar el alambre delimitador (1) muy cerca del alambre delimitador que está ya tendido y sujetarlo con un clavo de fijación (2).



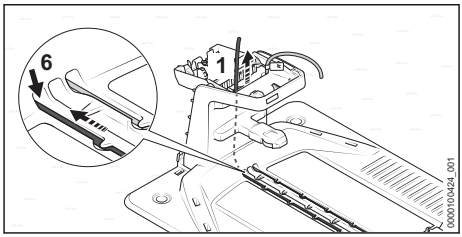
- Tender el alambre delimitador (1) muy cerca y en paralelo respecto del otro alambre delimitador, en una longitud de 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) y de vuelta a la estación de carga sin que se crucen dichos alambres.
- Llevar el alambre delimitador (1) de vuelta al borde y seguir hacia la plataforma (3).



- Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (3) misma con un clavo (4) adecuado.
- Con el alambre delimitador (1), medir dos veces el ancho de la plataforma (3) y cortar luego dicho cable (1) con unos alicates de corte lateral.

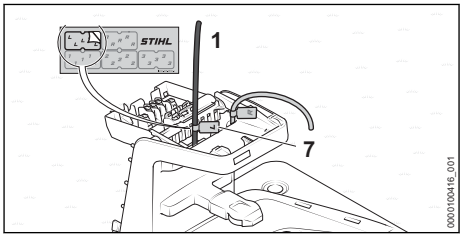


- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho (5).



- Introducir el alambre delimitador (1) en el orificio de guía (6) izquierdo y empujarlo.

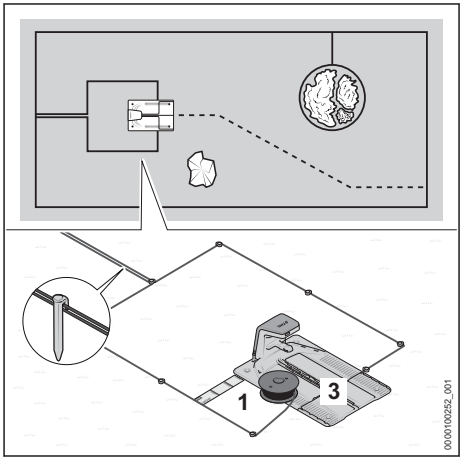
El extremo del cable (1) se empuja hacia arriba en el interior de la estación de carga.



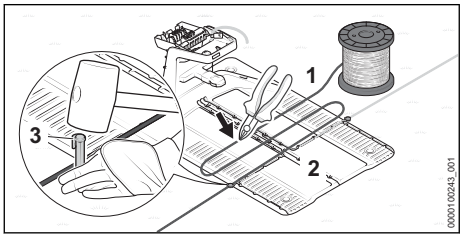
- Marcar el extremo del cable (1) cerca de la carcasa con el marcador (7) adecuado.

Para finalizar la puesta en marcha, se ha de colocar sin falta un punto de inicio en la superficie de corte. De lo contrario, el robot cortacésped no encontrará la superficie de corte. Los puntos de inicio y la frecuencia con la que se abordan se pueden ajustar por medio de la app "MY iMOW®".

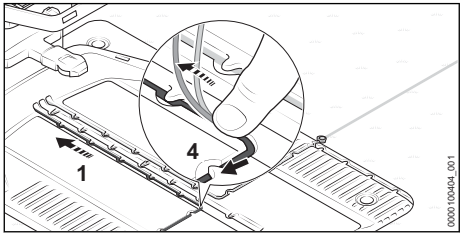
Colocar la estación de carga en el centro de la superficie de corte



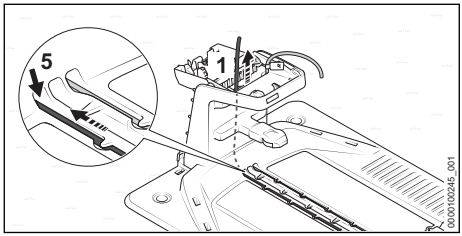
- Pasar el alambre delimitador (1) muy cerca del alambre delimitador que ya está tendido.
- Tender el alambre delimitador (1) muy cerca y en paralelo respecto del otro alambre delimitador y de vuelta a la estación de carga sin que se crucen dichos alambres.
- Pasar hacia delante el alambre delimitador (1) en una longitud de 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) alrededor de la plataforma (3).



- Fijar el alambre delimitador (1) en la plataforma (2) misma con un clavo (3) adecuado.
- Con el alambre delimitador (1), medir dos veces el ancho de la plataforma (2) y cortar luego dicho cable (1) con unos alicates de corte lateral.

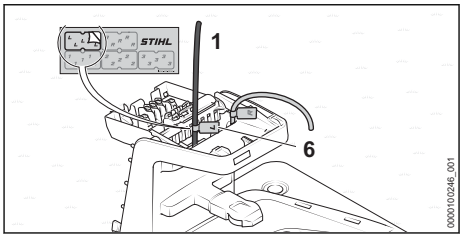


- Tender el alambre delimitador (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho (4).



- Introducir el alambre delimitador (1) en el orificio de guía (5) izquierdo y empujarlo.

El extremo del cable (1) se empuja hacia arriba en el interior de la estación de carga.



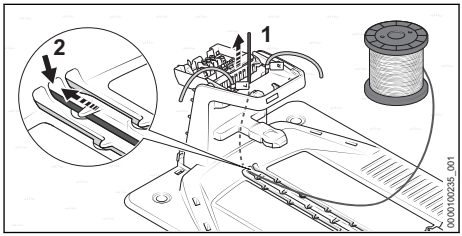
- Marcar el extremo del cable (1) cerca de la carcasa con el marcador (6) adecuado.

6.6 Tender el alambre conductor

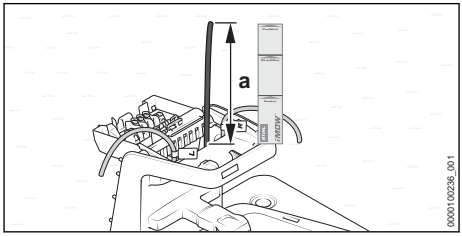
6.6.1 Tender el alambre conductor

Al tender el alambre delimitador se ha de tener ya en cuenta la posición de todos los alambres conductores.

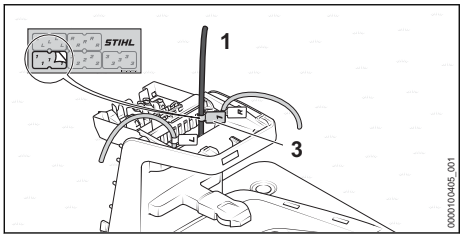
- Observar las indicaciones generales relativas al tendido del alambre conductor 🕮 6.4.2.



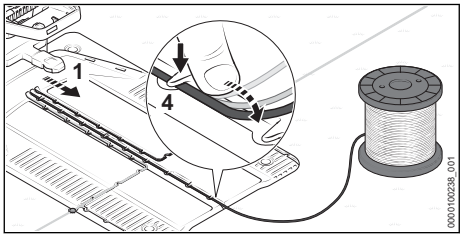
- Introducir el extremo del principio del alambre conductor (1) en el orificio de guía central (2) y seguir empujándolo.
  El alambre conductor (1) se desliza hacia arriba en el interior de la estación de carga.



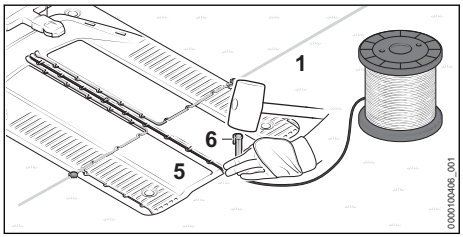
- Seguir empujando el alambre conductor (1) hasta que sobresalga por arriba una longitud del mismo de a = 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler).



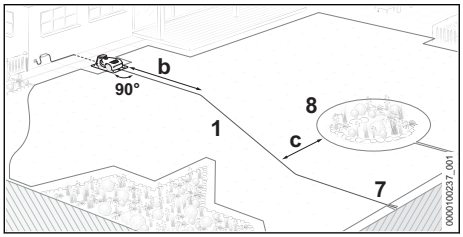
► Marcar el alambre conductor (1) cerca de la caja con un marcador de cables (3) adecuado. La marca facilita luego la conexión al borne correcto.



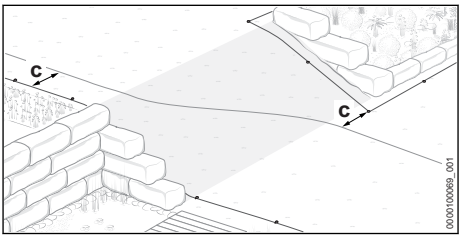
► Tender el alambre conductor (1) en la plataforma, de manera que quede plano en el canal de alambres y esté fijado con el gancho (4).



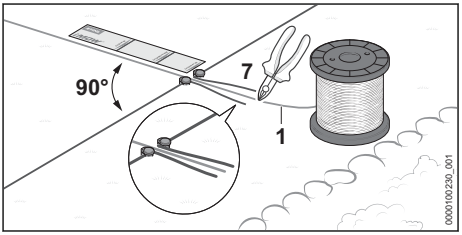
► Fijar el alambre conductor (1) directamente a la plataforma (5) con un clavo de fijación (6).



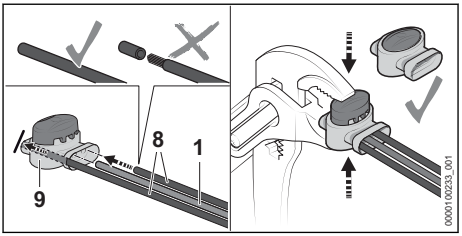
► Llevar el alambre conductor (1) en una longitud de b = 2 m y en ángulo recto (90°) desde la estación de carga hasta la superficie de corte.
► Llevar el alambre conductor (1) hacia el bucle de alambre (7) situado en el borde de la superficie de corte. La distancia respecto del alambre delimitador perimetral (8) tiene que ser de al menos c = 27,5 cm.



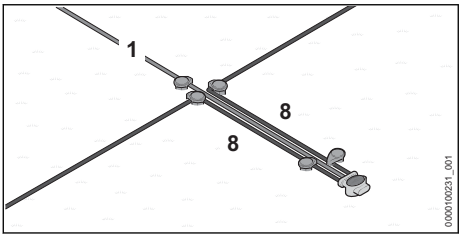
► En pendientes, tender el alambre conductor en diagonal. La distancia hasta el alambre delimitador deberá ser de al menos c = 27,5 cm.



► Llevar el alambre conductor (1) en una longitud de al menos 37 cm (longitud: 1x iMOW® Ruler) en línea recta y en ángulo recto (90°) hasta el bucle de alambre (7).
► Tender el alambre conductor (1) pasándolo por el centro del bucle de alambre (7).
► Cortar el alambre conductor (1) en el extremo del bucle de alambre (7) con unas tenazas adecuadas para ello y dejar todos los extremos del alambre a la misma longitud.



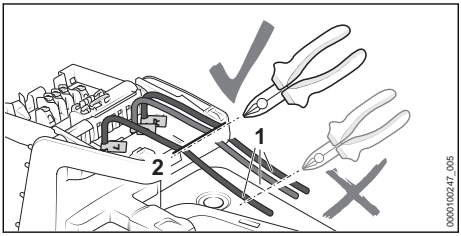
► Introducir los extremos de los alambres delimitadores (8) y del alambre conductor (1) en el conector de alambres (9) hasta el tope.
En los extremos de los alambres no se deberá eliminar el aislamiento.
► Comprimir el conector de alambres (1) hasta el tope con unas tenazas.



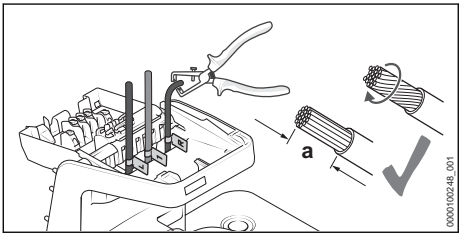
- Llevar los alambres delimitadores (8) y el alambre conductor (1) en paralelo y a poca distancia sin que se crucen.
- Fijar los alambres con más clavos de fijación.

6.7 Realizar la conexión eléctrica de la estación de carga

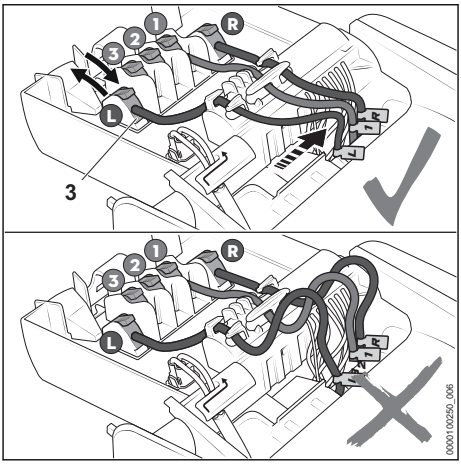
6.7.1 Conectar el alambre delimitador y el alambre conductor



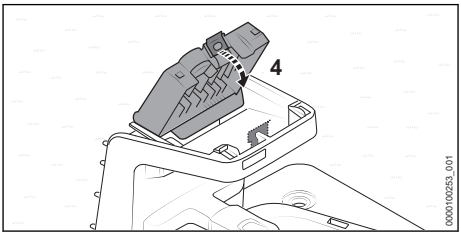
- Tensar ligeramente los extremos del alambre (1) y cortarlos a lo largo del borde (2) con uno alicates de corte lateral.



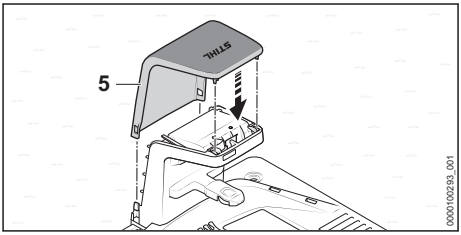
- Quitar a = 10 mm del aislamiento en los extremos del alambre.
- Retorcer los hilos de modo que no sobresalga ningún hilo.



- Asignar los extremos de alambre rotulados a sus correspondientes bornes.
- Abatir la palanca (3) del correspondiente borne hacia atrás.
- Introducir el extremo pelado del alambre en el correspondiente borne y abatir la palanca (3) hacia delante para cerrar.
- Fijar los alambres delimitadores y el alambre conductor en los soportes de cables tal y como se muestra en la imagen y oprimirlos hacia el lado derecho.

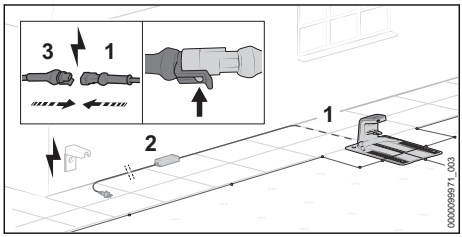


- Abatir la cubierta (4) hacia delante.
  La cubierta (4) encastra de forma audible y perceptible.

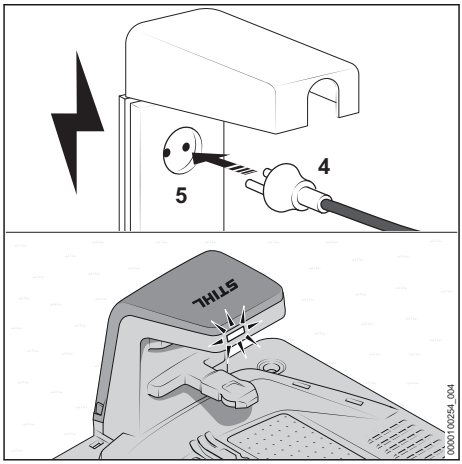


- Colocar la cubierta (5).
  La cubierta (5) se oye encastrar.

6.7.2 Tender el cable de carga y conectar la fuente de alimentación



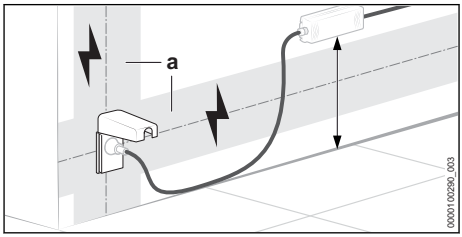
- ► Tender el cable de carga (1) hacia el lugar de la fuente de alimentación (2).
- ► Elegir el lugar para la fuente de alimentación (2), de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - – La fuente de alimentación (2) y el cable de conexión se encuentran fuera de la superficie de corte.
  - – Hay una caja de enchufe adecuada al alcance de la fuente de alimentación (2).
  - – La fuente de alimentación (2) se encuentra sobre una base plana que no esté mojada continuamente.
  - – La fuente de alimentación (2) se ha montado a distancia del suelo para el caso de que tenga que estar expuesta a situaciones de humedad prolongada.
  - – Si es posible: el lugar está protegido contra inclemencias meteorológicas y en la sombra.
- ► Tender el cable de carga, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - – El cable de carga (1) se encuentra fuera de la superficie de corte.
  - – El cable de carga (1) está tendido, de manera que no pueda tropezar nadie.
  - – El cable de carga (1) no está tensado ni enredado.
  - – El cable de carga (1) no está desenrollado por completo y no está debajo de la estación de carga.
  - – El cable de carga (1) no se encuentra sobre una base mojada continuamente.
- ► Conectar el cable de carga (1) al enchufe (3) de la fuente de alimentación (2).



- ► Insertar el enchufe de la red (4) en una caja de enchufe (5) correctamente instalada.
  El LED luce en verde en la estación de carga.

6.7.3 Montar la fuente de alimentación en una pared

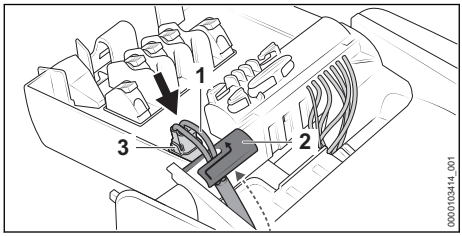
La fuente de alimentación se puede montar en una pared.



- ► Montar la fuente de alimentación, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - – Se utiliza un material de fijación adecuado.
  - – La fuente de alimentación está en posición horizontal.
    Se han de observar las siguientes distancias:
    - – La fuente de alimentación se encuentra fuera de la zona (a) de posibles instalaciones eléctricas.
    - – Hay una caja de enchufe adecuada al alcance de la fuente de alimentación.
  - – Si es posible: el lugar está protegido contra inclemencias meteorológicas y en la sombra.

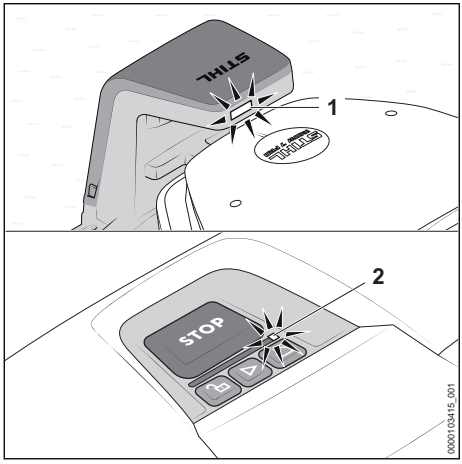
6.8 Cargar el robot cortacésped

6.8.1 Cargar el robot cortacésped



► Empujar el robot cortacésped en la estación de carga hasta el tope.
El robot realiza un arranque del sistema y se carga.

El tiempo de carga depende de distintos factores, p. ej. la temperatura del acumulador o la temperatura ambiente. Respetar los márgenes de temperatura recomendados para lograr un rendimiento óptimo, 🕮 17.7.

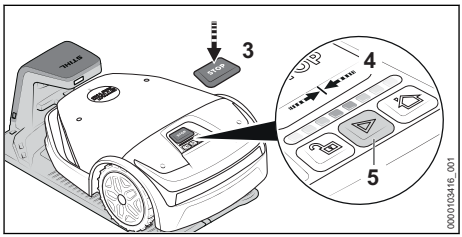


El LED (1) en la estación de carga parpadea en blanco. Un LED (2) parpadea en blanco en la tira luminosa del robot cortacésped.

Tras la primera carga, el robot se cargará automáticamente en adelante, en cuanto haya regresado a la estación de carga tras finalizar el trabajo de corte.

Carga eficiente energéticamente

Para cargar el acumulador del robot cortacésped utilizando la menor cantidad de energía posible, además de la función de carga, se pueden desactivar en el robot y en la de estación de carga todas las funciones adicionales que no sean necesarias.



► Si están activadas las "Funciones de acceso" en la aplicación "MY iMOW®": "Desactivar las funciones de acceso".

Pulsar sucesivamente la siguiente combinación de teclas:
► Pulsar "STOP" (3).
El robot cortacésped se para y se bloquea
► Pulsar "STOP" (3) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (4) luzca por completo en rojo.
► Pulsar "STOP" (3).
La tira luminosa (4) parpadea dos veces. Está activado el bloqueo del robot cortacésped.
► Pulsar "STOP" (3) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (4) luzca por completo en rojo y, luego, parpadee dos veces en rojo.
El modo "Carga eficiente energéticamente" está activado. El acumulador del robot se carga por completo. Todas las funciones adicionales están desactivadas.

Tras el proceso de carga se ha de activar el robot para que vuelva a estar listo para el servicio:
► Pulsar la tecla "START" (5).
El robot está listo para el servicio.

7 Conectar la interfaz inalámbrica Bluetooth®

7.1 Establecer una interfaz inalámbrica Bluetooth®

El robot cortacésped emite regularmente una señal Bluetooth® para poder comunicarse con un terminal móvil.

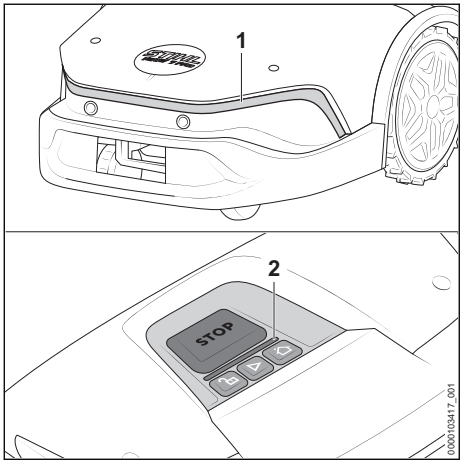
Para poder utilizar el robot cortacésped, la interfaz Bluetooth® se tiene que proteger con una contraseña por medio de la aplicación "MY iMOW®".

- ► Descargar la aplicación "MY iMOW®" en la App Store del terminal móvil y crear una cuenta.
- ► Añadir el robot cortacésped a la cuenta.
- ► Seguir las instrucciones en la pantalla y asegurar la interfaz inalámbrica Bluetooth® con una clave.
  Tras añadir la contraseña, el terminal móvil estará autorizado para manejar y configurar el robot cortacésped.

Se puede autorizar otro terminal móvil solo si se introduce la clave elegida. De esta manera, el robot está protegido contra el acceso no autorizado.

8 Patrón luminoso en el robot cortacésped y en la estación de carga

8.1 Tiras luminosas en el robot cortacésped

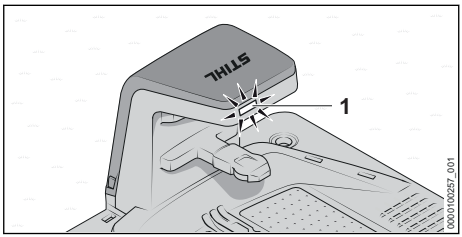


Las tiras luminosas (1 y 2) indican el estado del robot y las averías.

La tira luminosa delantera (1) solo está activa durante un cambio de estado y luce durante 20 segundos.
Patrón luminoso blanco:
– El trabajo de corte no está activo.
– Un LED, exterior derecha, parpadea lentamente en blanco: el robot cortacésped está en la estación de carga y está listo para el trabajo.
– Un LED, exterior derecha, parpadea en blanco: el robot cortacésped está en la estación de carga y se está cargando.
Patrón luminoso verde:
– El trabajo de corte está activo.
– La tira luminosa trasera (2) indica el progreso del trabajo de corte.
Patrón luminoso rojo:
– Un LED, exterior derecha, parpadea lentamente en rojo: el bloqueo de la máquina está activado.
– Mensaje de avería.
Patrón luminoso azul - en la tira luminosa trasera (2):
– El robot recibe una actualización del sistema.
Luz blanca deslizante de izquierda a derecha:
– El robot se reinicia o comprueba un sistema.

Si la "animación ambiental" está activada a través de la aplicación "MY iMOW®", la tira de luz frontal (1) luce permanentemente en blanco cuando el robot cortacésped está en movimiento. Cuando cambia el estado, la "animación ambiental" se desvanece durante 20 segundos.

8.2 LED en la estación de carga



El LED (1) indica el estado de la estación de carga y las averías.
El LED (1) luce en blanco:
– La estación de carga está lista para el trabajo.
El LED (1) parpadea en blanco:
– El robot se está cargando.
El LED (1) parpadea lentamente en blanco:
– El robot cortacésped está en la estación de carga y está listo para el trabajo.
El LED (1) luce en verde:
– El robot cortacésped no está en la estación de carga y la estación de carga funciona perfectamente.
El LED (1) luce en rojo:
– Hay una avería.
El LED (1) luce en azul:
– Comunicación con el robot.

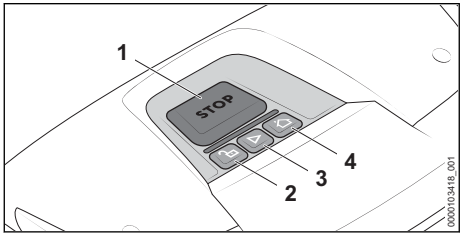
Utilizar la estación de carga en un equipo

Cuando se utiliza en equipo, la indicación de estado de la estación de carga se amplía con los siguientes patrones luminosos:
El LED (1) luce en verde:
– El robot cortacésped no está en la estación de carga.
– Se trata de la estación de carga principal (Team 1)
– Los alambres conductores y el alambre delimitador están tendidos y conectados correctamente y la asignación del robot a la estación de carga se ha realizado con éxito.

El LED (1) parpadea lentamente en verde:
– El robot cortacésped no está en la estación de carga.
– Se trata de la estación de carga (Team 2) o (Team 3).
– Los alambres conductores y el alambre delimitador están tendidos y conectados correctamente y la asignación del robot a la estación de carga se ha realizado con éxito.

9 Manejar y ajustar el robot cortacésped

9.1 Panel de mando



Mediante los pulsadores (1 hasta 4) se pueden gestionar las funciones básicas del robot. El volumen de funciones completo está disponible en la app "MYi MOW®".

Iniciar el trabajo de corte
- ► Pulsar "START" (3).
  El robot inicia el trabajo de corte y luego vuelve automáticamente a la estación de carga.

Parar el proceso de corte y bloquear el robot cortacésped
- ► Pulsar "STOP" (1).
  El robot y el mecanismo de corte se paran. El robot cortacésped se bloquea.

Enviar el robot cortacésped a la estación de carga
- ► Pulsar "CASA" (4).
  El robot vuelve a la estación de carga.

Desbloquear el robot cortacésped
- ► Pulsar "CIERRE" (2).
- ► Pulsar la combinación de teclas indicada.

Solicitar información
- ► Pulsar "CIERRE" (2).
  El robot cortacésped emite informaciones acústicas sobre el estado actual.

9.2 App "MY iMOW®"

Para poder usar el robot de forma confortable, es necesario utilizar la app "MY iMOW®". Por medio de la app "MY iMOW®", se puede manejar y configurar el robot cortacésped.

El robot se puede conectar a un terminal móvil por medio de una conexión inalámbrica (WLAN) y una conexión de telefonía móvil o por Bluetooth®. El robot se puede manejar y configurar con un ordenador de escritorio por medio de la página web "MY iMOW®".

Funciones principales
– Iniciar y parar el trabajo de corte
– Plan de corte
  – Ajustar los tiempos de corte[5] (por medio de un asistente o manualmente).
  – Colocar puntos de inicio (opcional)
  – Seleccionar las zonas (opcional)
– Ajustar la altura de corte
– Acceso a la máquina
  – Establecer la protección con código PIN
  – Ajustar la zona de inicio
  – Ajustar la alarma
– Conectar la optimización de bordes
– Realizar una comprobación de la señal del alambre
– Conectar la animación del entorno
– Conectar el recordatorio "Comprobar las cuchillas"

[5]Los tiempos de corte se deberán adaptar a las condiciones locales y meteorológicas. Para evitar dejar huellas en el césped, es conveniente reducir los tiempos de corte durante los periodos de menor crecimiento del césped. No permitir que el robot cortacésped trabaje cuando haya heladas para evitar dañar el césped.

– Acceso remoto al robot por medio de una conexión inalámbrica (WLAN)
– Acceso remoto al robot cortacésped por medio de una conexión de telefonía móvil
– Ayudas

Utilización de los robots cortacésped en un equipo

Para el funcionamiento en equipo, se han de realizar los siguientes ajustes en el robot cortacésped:
– Determinar la altura de corte
– Establecer el plano de corte y determinar la zona horaria
– Ajustar el sensor de lluvia
– Definición de la distancia de inicio

Los ajustes de plano de corte, la altura de corte y la zona horaria deberán ser idénticos para todos los robots del equipo. Los ajustes deben realizarse individualmente para todos los robots cortacésped.

Los siguientes ajustes de la aplicación "MY iMOW®" están restringidos en la función de equipo:
– Comprobación de la señal del alambre (solo es posible en el robot que está conectado a la estación de carga principal (Team 1))

Los siguientes ajustes de la aplicación "MY iMOW®" no están disponibles en la función de equipo:
– Seleccionar las zonas
– Colocar puntos de inicio

Información sobre la integración en la red doméstica

El iMOW® se puede integrar por separado de los dispositivos personales en la red doméstica para aumentar la seguridad de los datos. Los routers WLAN actuales ofrecen la posibilidad de configurar una red adicional independiente, por ejemplo, una red WLAN para dispositivos IoT o una red WLAN para invitados. No hay conexión con datos personales ni dispositivos.

Las conexiones WLAN se tienen que proteger con una contraseña. La contraseña no debe comunicarse a terceros.

La configuración de las conexiones WLAN y la funcionalidad del router dependen del fabricante del router.

9.3 STIHL connected

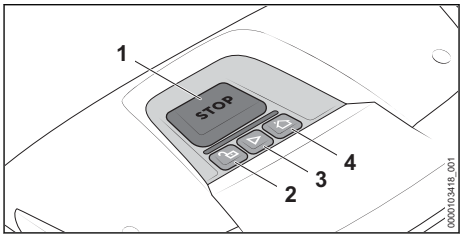
Los ajustes más importantes se pueden realizar desde un ordenador de escritorio a través del portal STIHL connected o desde un terminal móvil a través de la aplicación STIHL connected.

El robot se puede conectar a un ordenador de escritorio o a un terminal móvil por medio de una conexión inalámbrica (WLAN) o una conexión de telefonía móvil.

La gama de funciones está parcialmente limitada en comparación con la aplicación "MY iMOW®".

Funciones principales
– Gestión de flotas
– Iniciar y parar el trabajo de corte
– Plan de corte
– Ajustar la altura de corte
– Estado, análisis e informes
– Acceso remoto al robot por medio de una conexión inalámbrica (WLAN)
– Acceso remoto al robot cortacésped por medio de una conexión de telefonía móvil
– Ayudas

9.4 Utilizar la protección con código PIN



Los pulsadores (3 y 4) se pueden proteger con un PIN. Si la protección con código PIN está activada, el robot ya no se podrá manejar directamente por medio de las teclas. La protección con código PIN se establece por medio de la aplicación "MY iMOW®".

Los pulsadores "STOP" (1) y "CIERRE" (2) quedan excluidos de la protección con código PIN. El robot se puede parar también aunque esté activada la protección con código PIN.

Manejar el robot cortacésped estando activada la protección con código PIN
► Pulsar "STOP" (1).
► Pulsar "CIERRE" (2).
► Presionar los pulsadores iluminados "START" (3) o "HOME" (4).

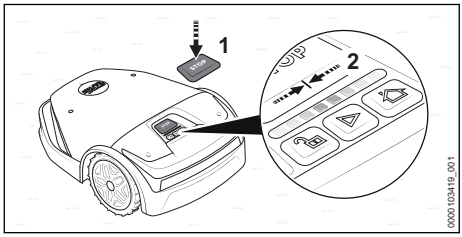
- ► Introducir el PIN mediante los pulsadores iluminados (2 hasta 4).
  Si se introduce correctamente, la protección con código PIN se cancela durante 60 segundos.
- ► Presionar los pulsadores deseados para iniciar (3) el trabajo de corte o para enviar (4) el robot a la estación de carga.
  Si no se acciona ningún pulsador o se introduce un PIN erróneo, el robot prosigue con su actividad actual tras 60 segundos.

10 Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo

10.1 Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo

ADVERTENCIA

- Si el robot cortacésped no se para tal y como se describe en este manual de instrucciones y se activa el bloqueo de la máquina, el robot se puede conectar de forma accidental. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.
  - ► Parar el robot cortacésped durante el transporte, el almacenamiento, la limpieza, el mantenimiento, la reparación o si se percibe un cambio en el funcionamiento y activar el bloqueo del mismo.



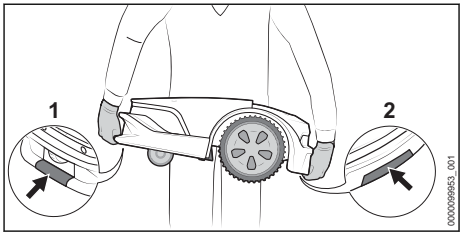
- ► Pulsar "STOP" (1).
  El robot cortacésped se para y se bloquea.
- ► Pulsar "STOP" (1) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (2) luzca por completo en rojo.
- ► Pulsar "STOP" (1).
  La tira luminosa (2) parpadea dos veces. Está activado el bloqueo del robot cortacésped. El robot cortacésped se puede transportar, guardar, limpiar o realizarle el mantenimiento.

11 Transporte

11.1 Transportar el robot cortacésped

- ► Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.

Llevar el robot cortacésped



- ► Ponerse guantes de trabajo de material resistente.
- ► Llevar el robot por el asidero delantero (1) y el asidero trasero (2).

Transportar el robot cortacésped en un vehículo

- ► Asegurar el robot, de manera que no pueda volcar ni moverse.

11.2 Transportar el acumulador

El acumulador está montado en el robot y solo lo puede desmontar un distribuidor especializado STIHL.

- ► Asegurarse de que el acumulador se encuentre en un estado que permita trabajar con seguridad.
- ► Empaquetar el acumulador en el embalaje, de manera que no pueda moverse dentro del embalaje.
- ► Asegurar el embalaje, de manera que no pueda moverse.

El acumulador está sujeto a los requisitos del transporte de mercancías peligrosas. El acumulador está clasificado como UN 3480 (baterías de iones de litio) y se ha comprobado según el manual de comprobaciones y criterios UN, parte III, capítulo 38.3.

Las disposiciones de transporte se indican en www.stihl.com/safety-data-sheets.

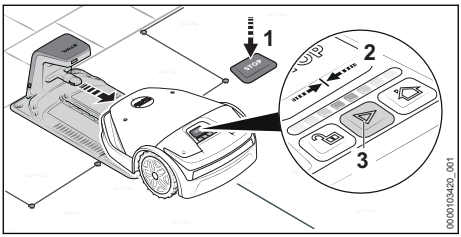
12 Almacenamiento

12.1 Preparar el robot cortacésped para guardarlo

STIHL recomienda poner el robot cortacésped en una especie de "hibernación" durante las pausas prolongadas de funcionamiento, p. ej.

parón invernal. La "hibernación" desactiva todas las funciones adicionales no necesarias del robot cortacésped y garantiza una descarga mínima del acumulador.

- ► Si están activadas las "funciones de acceso" en la aplicación "MY iMOW®": "Desactivar las funciones de acceso".
- ► Si el estado de carga del robot es inferior al 50%: cargar el robot hasta que se haya alcanzado una carga superior al 50%.



- ► Sacar el robot de la estación de carga.

Pulsar sucesivamente la siguiente combinación de teclas:

- ► Pulsar "STOP" (1).
  El robot cortacésped se para y se bloquea.
- ► Pulsar "STOP" (1) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (2) luzca por completo en rojo.
- ► Pulsar "STOP" (1).
  La tira luminosa (2) parpadea dos veces. Está activado el bloqueo del robot cortacésped.
- ► Pulsar "STOP" (1) y mantener la tecla oprimida hasta que la tira luminosa (2) luzca por completo en rojo y, luego, parpadee dos veces en rojo.
  El modo "hibernación" está activado. Todas las funciones adicionales están desactivadas.

Tras el parón invernal se ha de activar el robot cortacésped para volver a dejarlo listo para el funcionamiento:

- ► Poner el robot cortacésped en la superficie de corte.
- ► Pulsar "START" (3).
  El modo "hibernación" está desactivado y el robot está de nuevo listo para el trabajo.

12.2 Guardar el robot cortacésped

- ► Guardar el robot, de manera que se cumplan las siguientes condiciones:
  - – El robot está fuera del alcance de los niños.
  - – El robot está limpio y seco.
  - – El robot está en un espacio cerrado.
  - – El acumulador del robot está cargado.
  - – El robot no se ha guardado fuera de los límites de temperatura indicados, 🕮 17.6.
  - – El robot no puede volcar.
  - – El robot no puede irse rodando.
  - – El robot está en posición horizontal sobre las ruedas.
  - – Encima del robot no hay ningún objeto.

El robot cortacésped también se puede guardar en un soporte de pared. El soporte de pared se puede adquirir como accesorio.

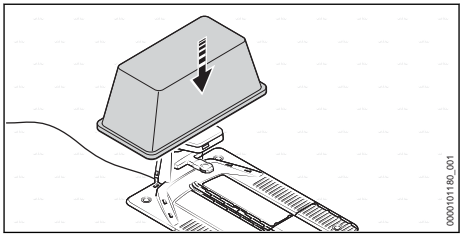
INDICACIÓN

- ■ Si el robot cortacésped no se ha guardado tal y como se especifica en este manual de instrucciones, el acumulador se puede descargar profundamente y, por ello, dañarse de forma irreparable.
  - ► Cargar el acumulador del robot antes de guardarlo.

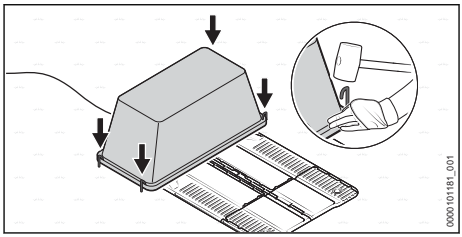
12.3 Guardar la estación de carga, el cable de carga y la fuente de alimentación

En el caso de hacer pausas operativas largas, p. ej. descanso invernal, la estación de carga, el cable de carga y la fuente de alimentación pueden permanecer en la superficie de corte.

- ► Desenchufar la fuente de alimentación.
- ► Proteger el enchufe de la red de las inclemencias meteorológicas.
- ► Limpiar todos los componentes.



- ► Tapar la estación de carga p. ej. con un cubo grande o una tina de mortero.



- ► Fijar el cubo o la tina de mortero al suelo con clavos para la tierra.

Desmontar la estación de carga, el cable de carga y la fuente de alimentación

Para guardar la estación de carga en el soporte de pared, adquirible como accesorio, o si no es posible taparla, se puede desmontar la estación de carga, el cable de carga y la fuente de alimentación.

- ► Desenchufar la fuente de alimentación.
- ► Limpiar todos los componentes.
- ► Separar el cable de la estación de carga y la fuente de alimentación y enrollarlo.
- ► Desmontar la fuente de alimentación y enrollar el cable de conexión.
- ► Separar el alambre delimitador y el alambre conductor de la estación de carga.
- ► Engrasar los extremos de los cables para protegerlos de la corrosión y de los efectos meteorológicos.
- ► Desmontar la estación de carga.

13 Limpiar

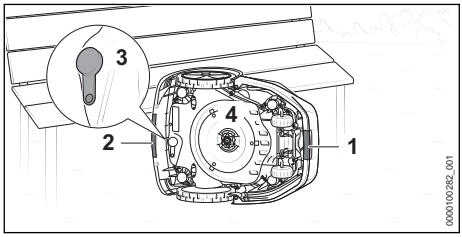
13.1 Limpiar el robot cortacésped

⚠ ADVERTENCIA

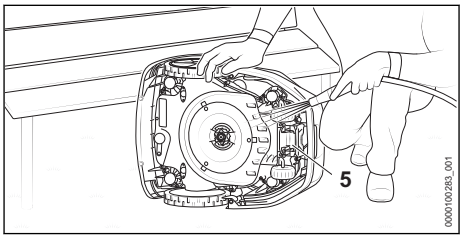
- ■ Los filos de corte de las cuchillas están afilados. El usuario se puede cortar.
  - ► Ponerse guantes de trabajo de material resistente.

Limpiar el robot cortacésped con regularidad. El intervalo de limpieza depende de las condiciones de funcionamiento y puede verse influido por la humedad, el tipo de césped y su crecimiento.

- ► Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.



- ► Asir el robot por el punto de agarre delantero (1) y por el trasero (2).
- ► Colocar el robot de lado y asegurarlo para que no caiga.
- ► Examinar el tapón (3) de la hembrilla para diagnósticos en cuanto a daños y asiento firme.
- ► Si el disco de corte (4) está muy sucio: desmontar dicho disco (4).



- ► Quitar la suciedad con una varilla de madera o con un cepillo blando. Si es necesario, utilizar un detergente de pH neutro. STIHL recomienda STIHL Multiclean.
- ► Enjuagar la suciedad suelta con un chorro de agua suave.
- ► Limpiar la parte inferior del robot con un paño húmedo.
- ► Limpiar las cuchillas y el disco de corte. Para lograr un buen resultado de corte y un funcionamiento sin problemas, las cuchillas se tienen que poder mover libremente.
- ► Limpiar los contactos de carga (5) con un paño húmedo.
- ► Limpiar la cubierta y el panel de mando con un paño húmedo.

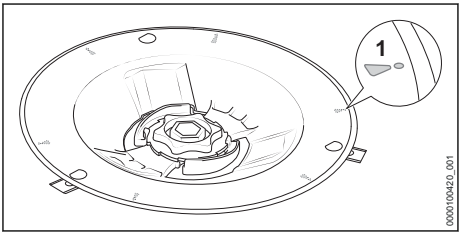
13.2 Limpiar la estación de carga, la fuente de alimentación, el cable de carga y las uniones por enchufe

- ► Desenchufar la fuente de alimentación.
- ► Limpiar la estación de carga, la fuente de alimentación y el cable de carga con un paño húmedo.
  - ► Si es necesario: quitar la suciedad persistente con un cepillo blando.
- ► Limpiar las uniones por enchufe con un paño seco y sin pelusas.
  - ► Si es necesario: quitar la suciedad persistente con un pincel.

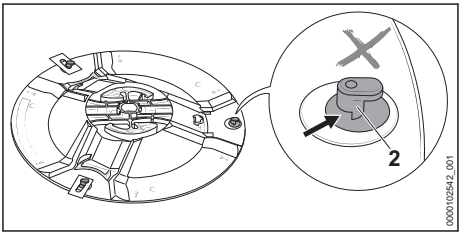
14 Mantenimiento y cambio de las cuchillas

14.1 Control visual

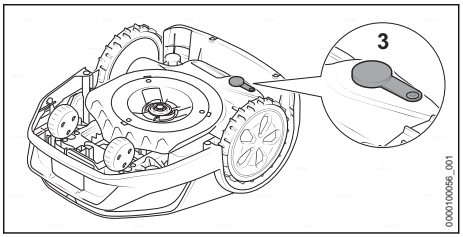
- ► Examinar periódicamente el robot cortacésped:
  - – La limpieza de los contactos de carga
  - – Examinar si está dañada la cubierta y la regleta protectora
  - – Comprobar la suavidad de movimiento del motor
    Comprobar las cuchillas en cuanto a daños, desgaste, fisuras y suavidad de movimiento.
    - – Por lo general, las cuchillas se pueden utilizar durante varias semanas. La durabilidad de las cuchillas puede verse muy influenciada por los tiempos de corte ajustados, el estado de la césped, el crecimiento del césped, la arena, las ramas o las hojas en la superficie de corte.



- – Comprobar el disco de corte en cuanto a daños y desgaste.
  - – Si las marcas de desgaste (1) están desgastadas por el roce y se han originado agujeros, sustituir el mecanismo de corte.



- – Comprobar los pernos en L (2) en cuanto a daños y desgaste.
  - – Si los pernos en L (2) están desgastados hasta más de la mitad, sustituir el mecanismo de corte.



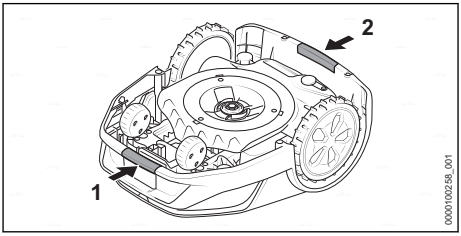
- – Examinar el tapón (3) de la hembrilla para diagnósticos en cuanto a daños y asiento firme.

14.2 Cambiar las cuchillas

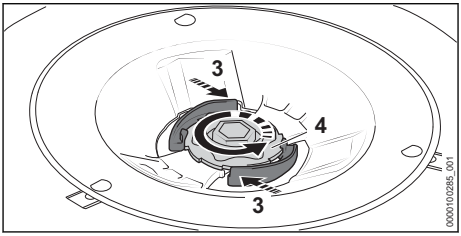
ADVERTENCIA

- ■ Los filos de corte de las cuchillas están afilados. El usuario se puede cortar.
  - ► Ponerse guantes de trabajo de material resistente.

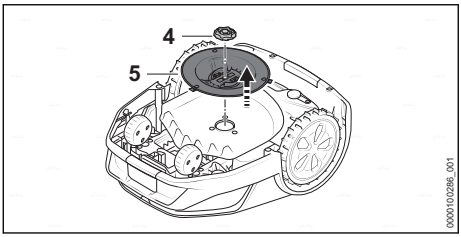
- ► Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.



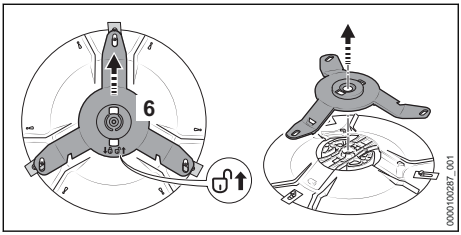
- ► Asir el robot por el punto de agarre delantero (1) y por el trasero (2).
- ► Poner el robot boca arriba.



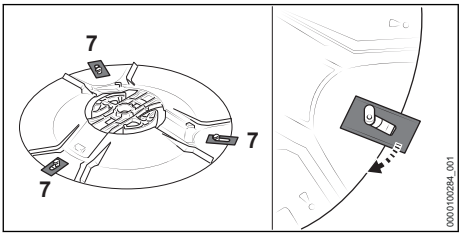
- ► Presionar la palanca (3) y mantenerla presionada.
- ► Desenroscar la tuerca (4) en sentido antihorario hasta que se pueda quitar.



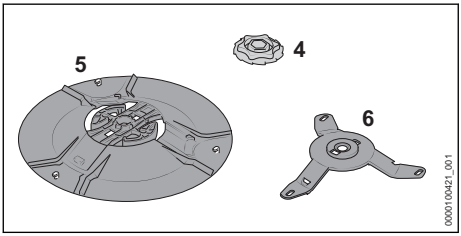
- Quitar la tuerca (4).
- Quitar el disco de corte (5).



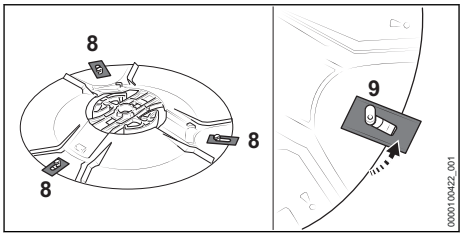
- Deslizar el portacuchillas (6) en el sentido de la flecha.
  El portacuchillas (6) se desbloquea.
- Quitar el portacuchillas (6).



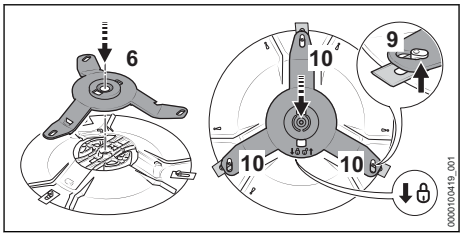
- Desenganchar todas las cuchillas (7) viejas.



- Limpiar el disco de corte (5), el portacuchillas (6) y la tuerca (4).



- Enganchar las cuchillas nuevas (8). Colocar solo una cuchilla por perno en L (9).
  Las cuchillas pueden alinearse según sea necesario. Las cuchillas se pueden mover libremente en torno al perno en L.



- Colocar el portacuchillas (6).
- Deslizar el portacuchillas (6) en el sentido de la flecha y asegurarse de que los tres brazos (10) estén posicionados debajo de los pernos en L (9).
  El portacuchillas (6) está bloqueado.
- Asentar el disco de corte (5) en el robot.
- Enroscar la tuerca (4) en sentido horario.
- Apretar firmemente la tuerca (4) en sentido horario.
  Las palancas (3) se oyen encastrar.

15 Reparación

15.1 Reparar el robot cortacésped, el acumulador, el mecanismo de corte, la estación de carga y la fuente de alimentación

El usuario no puede realizar por sí mismo la reparación del robot cortacésped, el acumulador, la estación de carga y la fuente de alimentación.

Las cuchillas dañadas o desgastadas y el mecanismo de corte se pueden cambiar.

- Si están dañados el robot cortacésped, el acumulador, la estación de carga, el cable de carga, la fuente de alimentación o el cable de conexión: no utilizar ni el robot ni los demás componentes mencionados y acudir a un distribuidor especializado STIHL.

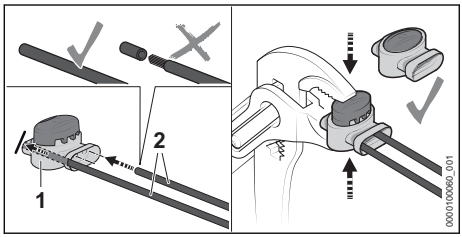
- Si una cuchilla está desgastada o dañada:
  - Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.
  - Cambiar todas las cuchillas. Las cuchillas no se pueden afilar.
- Si el disco de corte o el perno en L en dicho disco están dañados o desgastados:
  - Parar el robot cortacésped y activar el bloqueo del mismo.
  - Sustituir el mecanismo de corte.
- Su hubiera rótulos ilegibles o dañados: encargar su sustitución a un distribuidor especializado STIHL.

15.2 Prolongar o reparar el alambre delimitador o el alambre conductor

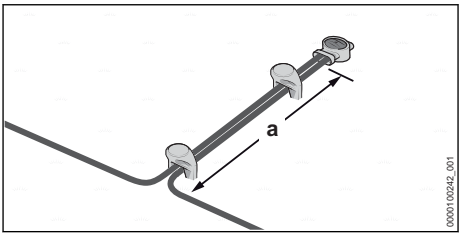
El alambre delimitador o el alambre conductor se puede prolongar o reparar mediante conectores de alambres.

Los conectores de alambres están rellenos de gel a fin de evitar el desgaste prematuro o la corrosión de los extremos de los alambres.

- Asegurarse de que la longitud total del alambre delimitador no supere un máximo de 850 m.



- Introducir los extremos de los alambres (2) en el correspondiente conector (1).
  En los extremos de los alambres no se deberá eliminar el aislamiento.
- Comprimir el conector de alambres (1) hasta el tope con unas tenazas.



- Tender los alambres delimitadores, en una longitud de al menos a = 5 cm, en paralelo y a poca distancia sin que se crucen dichos alambres.

16 Subsanar las perturbaciones

16.1 Subsanar las averías del robot cortacésped

La mayoría de las averías se indican en la app "MY iMOW®" y a través de patrones luminosos rojos en el robot o en la estación de carga.

Para subsanar las averías, proseguir como sigue:
- Seguir las instrucciones en la app "MY iMOW®".

o
- Pulsar la tecla "CIERRE" en el panel de mando y seguir las instrucciones acústicas.

Avería	Tiras luminosas en el robot cortacésped o en la estación de carga	Causa	Remedio
El robot cortacésped interrumpe el ajuste de la	La tira luminosa parpadea	En el robot cortacésped ya hay ajustes realizados que perju-	- Restablecer el robot al ajuste estándar en la aplicación "MY iMOW®".

Avería	Tiras luminosas en el robot cortacésped o en la estación de carga	Causa	Remedio
función de equipo.	2 veces en rojo.	dican la función de equipo.	
		No se ha seguido la secuencia para establecer la función de equipo.	► Restablecer todos los robots cortacésped al ajuste estándar en la aplicación "MY iMOW®. ► Establecer la función de equipo en orden descendente, 🕮 5.7.2.
		Hay una avería en el alambre delimitador o en el alambre conductor.	► Asegurarse de que el alambre delimitador y el alambre conductor no presenten daños. ► Asegurarse de que el alambre delimitador o el alambre conductor estén conectados correctamente a la estación de carga, 🕮 5.6.1. ► Asegurarse de que el alambre delimitador y el alambre conductor estén conectados correctamente a los conectores correspondientes, 🕮 5.5.1.
		La protección con código PIN en el robot está activada.	► Desactivar la protección con código PIN en la aplicación "MY iMOW®.
El robot cortacésped se para durante la marcha de vuelta a la estación de carga.		El acumulador está descargado.	► Asegurarse de que el alambre delimitador no sobrepase la longitud máxima, 🕮 17.1. ► Optimizar el tendido del alambre conductor. ► Tender otro alambre conductor en la superficie de corte. ► Llevar el robot a la estación de carga para cargarlo. ► Si es posible: colocar la estación de carga en una superficie de corte con pendiente, en la zona inferior de la misma.
El robot no inicia el trabajo de corte como de costumbre.	Las tiras luminosas lucen en azul.	El robot realiza un nuevo arranque.	► Esperar a que finalice el nuevo arranque. El robot inicia luego el trabajo de corte automáticamente.
	Las tiras luminosas lucen en rojo. El LED en la estación de carga luce en rojo.	Hay una avería en el alambre delimitador o en el alambre conductor.	► Asegurarse de que el alambre delimitador y el alambre conductor no presenten daños. ► Asegurarse de que el alambre delimitador o el alambre conductor estén conectados correctamente a la estación de carga. ► Asegurarse de que el alambre delimitador y el alambre conductor estén conectados correctamente a los conectores correspondientes. ► Seguir las instrucciones en la app "MY iMOW®".
El robot no se carga.	Las tiras luminosas lucen en rojo. El LED en la estación de	Hay una avería en el robot, el acumulador, la fuente de alimentación o en la estación de carga.	► Asegurarse de que estén limpios los contactos de carga en la estación de carga y en el robot. ► Seguir las instrucciones en la app "MY iMOW®".

Avería	Tiras luminosas en el robot cortacésped o en la estación de carga	Causa	Remedio
	carga luce en rojo.		► Si la avería persiste: no intentar seguir cargando el robot, desenchufar el cable de conexión de la red y acudir a un distribuidor especializado STIHL.

17 Datos técnicos

17.1 Robot cortacésped STIHL iMOW® 7.0 PRO

Datos técnicos
- Ancho de corte: 28 cm
- Altura de corte - eléctrica: de 20 mm a 60 mm
- Número de revoluciones del disco de corte: 2400 rpm
- Velocidad de corte: 0,5 m/s
- Medidas:
  - Alto: 291 mm
  - Ancho: 525 mm
  - Longitud: 705 mm
- Peso: 16 kg
- Clase de protección: III
- Tipo de protección: IP56
- Superficie de corte máxima (robot cortacésped individual): 5000 m²
- Superficie de corte máxima (equipo de 2 robots cortacésped): 5500 m²
- Superficie de corte máxima (equipo de 3 robots cortacésped): 8000 m²
- Tiempo de actividad 1000 m² (robot individual por semana) [6]: 20 h
- Longitud máxima del alambre delimitador en superficies de corte ≤ 5000 m²: 850 m
- Longitud máxima del alambre delimitador en superficies de corte ≥ 5000 m²: 460 m
- Pendiente máxima: 45%

Bluetooth®
- Conexión de datos: Bluetooth® 5.1. El terminal móvil tiene que ser compatible con Bluetooth® Low Energy 5.0 y con Generic Access Profile (GAP).
- Banda de frecuencia: banda ISM 2,4 GHz
- Potencia máx. de transmisión emitida: 1 mW
- Alcance de la señal: aprox. 10 m. La potencia de la señal depende de las condiciones ambientales y del terminal móvil. El alcance puede variar enormemente en función de las condiciones externas, incluido el receptor utilizado. Dentro de espacios cerrados y a través de barreras metálicas (por ejemplo, paredes, estanterías, maletas) el alcance puede ser considerablemente inferior.
- Para los requerimientos al sistema operativo del terminal móvil: véase info.myimow.stihl.com

Red inalámbrica (WLAN)
- Red estándar: IEEE 802.11b/g/n
- Banda de frecuencia: 2,4 GHz
- Potencia máx. de transmisión emitida: 100 mW

Conexión móvil
- Formato de la tarjeta SIM: eSIM
- Bandas de frecuencia
  - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Potencia máx. de transmisión emitida: 2 W
- Volumen medio de datos por mes: véase FAQ en support.stihl.com

Ficha técnica de la red

Comunicación con la plataforma IoT de STIHL
- Interfaz: red inalámbrica (WLAN), conexión móvil
- Protocolo y puerto: MQTT vía TCP (8883)

Configuración de la red
- Interfaz: red inalámbrica (WLAN), conexión móvil
- Protocolo y puerto: DHCP/DHCPv6 vía UDP (68/546)

Comunicación con la app "MY iMOW®"
- Interfaz: Bluetooth® Low Energy
- Protocolo y puerto: propietario vía GATT

Sincronización del tiempo
- Interfaz: red inalámbrica (WLAN), conexión móvil

[6] En condiciones ideales (pocos obstáculos, geometría sencilla, así como pocas pendientes en el jardín, crecimiento moderado de la hierba)

– Protocolo y puerto: NTP vía TCP/UDP (123)
Resolución de nombres de dominio y direcciones
– Interfaz: red inalámbrica (WLAN), conexión móvil
– Protocolo y puerto: DNS vía TCP/UDP (53)
Actualización OTA, comprobación del estado en línea del robot cortacésped, comunicación con la plataforma IoT de STIHL
– Interfaz: red inalámbrica (WLAN), conexión móvil
– Protocolo y puerto: HTTP/HTTPS vía TCP (80/443)

Datos de sensores
Receptor de datos de posición / sensor GNSS
– Datos de la ubicación (longitud, ancho, alto)

17.2 Cuchillas

– Cantidad de cuchillas: 3

17.3 Akku STIHL AAI

El acumulador está montado en el robot y solo lo puede desmontar un distribuidor especializado STIHL.
– Tecnología de acumulador: iones de litio
– Tensión: 36 V
– Capacidad en Ah: véase la placa de características
– Contenido de energía en Wh: véase la placa de características
– Peso en kg: véase la placa de características

17.4 Estación de carga y fuente de alimentación

Estación de carga
– Clase de protección: III
– Tipo de protección: IPX5
– Peso: 4,0 kg
– Alambre delimitador y alambre conductor
  – Tensión: 42 V d.c.
  – Gama de frecuencias: 1,4 kHZ a 20 kHz

Fuente de alimentación
– Ejecuciones en función del mercado:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Peso: 2,0 kg
– Tensión nominal: véase la placa de características
– Frecuencia: véase la placa de características
– Potencia nominal: véase la placa de características
– Corriente de carga: véase la placa de características
– Clase de protección: II
– Tipo de protección: IP 67

17.5 Cables de prolongación

Cuando se utiliza un cable de prolongación, los hilos del cable, independientemente de la tensión y la longitud del cable de prolongación, tienen que tener al menos las siguientes secciones:

Si la tensión nominal en el rótulo de potencia es de 220 V hasta 240 V:
– Longitud de cable hasta 20 m:
  AWG 15/1,5 mm²
– Longitud de cable 20 m hasta 50 m:
  AWG 13/2,5 mm²

Si la tensión nominal en el rótulo de potencia es de 100 V hasta 127 V:
– Longitud de cable hasta 10 m:
  AWG 14/2,0 mm²
– Longitud de cable 10 m hasta 30 m:
  AWG 12/3,5 mm²

17.6 Límites de temperatura

ADVERTENCIA

- El acumulador en el robot cortacésped no está protegido contra todas las influencias del entorno. Si el acumulador está expuesto a determinadas influencias del entorno, puede incendiarse o explotar. Las personas pueden sufrir lesiones graves y se pueden producir daños materiales.
  - ► No cargar el acumulador a una temperatura inferior a + 5 °C o superior a + 40 °C.
  - ► No utilizar el robot cortacésped a una temperatura inferior a + 5 °C o superior a + 40 °C.
  - ► No utilizar la estación de carga ni el robot cortacésped a una temperatura inferior a + 5 °C o superior a + 40 °C.
  - ► No guardar el robot cortacésped a una temperatura inferior 0 °C o superior a + 40 °C.
  - ► No utilizar la estación de carga y la fuente de alimentación a una temperatura inferior a - 20 °C o superior a + 60 °C.

17.7 Márgenes de temperatura recomendados

Para lograr un rendimiento óptimo del acumulador montado en el robot cortacésped, la estación de carga y la fuente de alimentación, observar los siguientes márgenes de temperatura:
– Cargar: + 5 °C a + 40 °C
– Utilizar: + 5 °C a + 40 °C

– Guardar el robot cortacésped: + 0 °C a + 40 °C
– Guardar la estación de carga y la fuente de alimentación: - 20 °C a + 60 °C

Si el acumulador se carga, se utiliza o se guarda fuera de los márgenes de temperatura recomendados, se puede reducir el rendimiento.

17.8 Valores de sonido

El valor K para el nivel de potencia acústica es de 2 dB(A).
– Nivel de potencia acústica medido según 2000/14 CE: 59 dB(A).
– Nivel de potencia acústica garantizado según 2000/14 CE: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH designa una ordenanza CE para el registro, evaluación y homologación de productos químicos.

Para informaciones para cumplimentar la ordenanza REACH, véase www.stihl.com/reach .

18 Piezas de repuesto y accesorios

18.1 Piezas de repuesto y accesorios

Estos símbolos caracterizan las piezas de repuesto STIHL y los accesorios originales STIHL.

STIHL recomienda emplear piezas de repuesto STIHL y accesorios originales STIHL.

Las piezas de repuesto y los accesorios de fabricantes externos no pueden ser evaluados por STIHL en lo que respecta a su fiabilidad, seguridad y aptitud pese a una observación continua del mercado por lo que STIHL tampoco puede responsabilizarse de su aplicación.

Las piezas de repuesto y los accesorios originales STIHL se pueden adquirir en un distribuidor especializado STIHL.

19 Puesta fuera de servicio y gestión como residuo

19.1 Poner fuera de servicio el robot cortacésped

El robot cortacésped está conectado a una cuenta personal STIHL, a terminales móviles y a una red inalámbrica privada (WLAN). Por motivos de seguridad, deben desconectarse todas las conexiones y borrarse los datos personales antes de desechar, vender o prestar el robot cortacésped.

► Restablecer el robot cortacésped a los ajustes de fábrica por medio de la aplicación "MY iMOW®".
Se borran las contraseñas y las máquinas conectadas.
► Eliminar de la cuenta de usuario el robot cortacésped por medio de la aplicación "MY iMOW®".

19.2 Gestionar el robot cortacésped como residuo

La administración municipal o los distribuidores especializados STIHL ofrecen información sobre la gestión de residuos.

Una gestión indebida puede dañar la salud y el medio ambiente.

El robot cortacésped contiene un acumulador montado, que se ha de gestionar como residuo por separado.

► Llevar el robot cortacésped a un distribuidor especializado STIHL para gestionarlo como residuo.
El distribuidor especializado STIHL gestiona por separado el reciclaje del acumulador montado del robot cortacésped.
► Llevar los productos STIHL incluido el embalaje a un punto de recogida adecuado para el reciclado con arreglo a las prescripciones locales.
► No echarlos a la basura doméstica.

20 Declaración de conformidad UE

20.1 Robot cortacésped STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Alemania

declara, como único responsable, que
– Tipo de construcción: Robot cortacésped
– Marca: STIHL
– Modelo: iMOW® 7.0 PRO
– Identificación de serie: IA01

y
– Tipo de construcción: estación de carga
– Marca: STIHL

– Modelo: Estación de carga
– Identificación de serie: IA01

corresponde a las prescripciones habituales de las directrices 2006/42/CE, 2011/65/UE, 2006/66/CE, 2014/53/UE y que se ha desarrollado y fabricado en cada caso conforme a las versiones válidas en la fecha de producción de las siguientes normas: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Organismo participante mencionado: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, ha comprobado la conformidad según el anexo III, módulo B de la directriz 2014/53/UE y ha extendido el siguiente certificado de examen UE de tipo: 40055521.

La documentación técnica se conserva en la homologación de productos de ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

El año de construcción, el país de fabricación y el número de máquina figuran en el robot cortacésped.

Waiblingen, 16/02/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Atentamente

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 Declaración de conformidad UKCA

21.1 Robot cortacésped STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen
Alemania

declara, como único responsable, que
– Tipo de construcción: Robot cortacésped
– Marca: STIHL
– Modelo: iMOW® 7.0 PRO
– Identificación de serie: IA01

y
– Tipo de construcción: estación de carga
– Marca: STIHL
– Modelo: Estación de carga
– Identificación de serie: IA01

cumple las disposiciones pertinentes de las regulaciones del Reino Unido The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 y que se ha desarrollado y fabricado en cada caso conforme a las versiones de las normas siguientes vigentes en la fecha de producción: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

El plazo para las actualizaciones de seguridad es de 24 meses.

La documentación técnica se conserva en ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

El año de construcción, el país de fabricación y el número de máquina figuran en el robot cortacésped.

Waiblingen, 29/04/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Atentamente

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Direcciones

www.stihl.com

23 Software open source

23.1 Software open source

Este producto contiene Open Source Software protegido por derechos de autor, que ha sido publicado por el respectivo autor cumpliendo determinadas condiciones de licencia, como p. ej. la "GNU General Public License" (GPL), la "GNU Lesser General Public License" (LGPL), la "Apache License" o licencias equivalentes. Si en este manual de instrucciones figuran las indicaciones sobre los derechos de autor, las condiciones de uso o las condiciones de licencia que contradigan la aplicación de la licencia de código abierto, estas no se aplican. La utilización y divulgación del software de código abierto contenido aquí, están sometidas exclusivamente a la respectiva licencia del código abierto. En tanto la licencia en cuestión le conceda el derecho al código fuente de este software y/o a otros datos adicionales, puede usted requerir las condiciones de la licencia durante un espacio de tiempo de tres años, después de nuestro último suministro del producto y mientras nosotros ofrezcamos asistencia al cliente para el producto. Para obtener de nosotros el correspondiente código fuente completo, puede usted enviar su solicitud indicando el nombre del producto, el número de serie, así como la versión del respectivo software, a la siguiente dirección: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Nos reservamos el derecho de cargarle los gastos del soporte de datos, así como los gastos de envío. Encontrará más información en la siguiente página web: opensource.stihl.com

Innehållsförteckning

1 Förord ... 188
2 Information bruksanvisningen ... 188
3 Översikt ... 189
4 Säkerhetsanvisningar ... 191
5 Använda robotgräsklippare i team ... 199
6 Använda robotgräsklippare som ensam enhet ... 212
7 Ansluta till Bluetooth®-gränssnitt ... 234
8 Ljusmönster på robotgräsklippare och dockningsstation ... 234
9 Använda och konfigurera robotgräsklipparen ... 235
10 Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren ... 237
11 Transport ... 237
12 Förvaring ... 238
13 Rengöring ... 239
14 Underhåll och byte av klingor ... 240
15 Reparera ... 241
16 Felavhjälpning ... 242
17 Tekniska data ... 243
18 Reservdelar och tillbehör ... 245
19 Avveckling och bortskaffande ... 245
20 EU-försäkran om överensstämmelse ... 246
21 UKCA-konformitetsdeklaration ... 246
22 Adresser ... 247
23 Programvara med öppen källkod ... 247

1 Förord

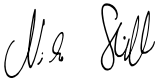
Hej!

Tack för att du valt en produkt från STIHL. Vi utvecklar och tillverkar produkter av mycket hög kvalitet som uppfyller våra kunders behov. Därför är våra produkter mycket säkra även när de belastas mycket.

STIHL ger även en förstklassig service. Hos våra återförsäljare får du kompetent rådgivning och instruktioner samt tekniska råd.

STIHL strävar efter att arbeta på ett sätt som är så hållbart och ansvarsfullt mot naturen som möjligt. Denna bruksanvisning är till för att hjälpa dig att använda din STIHL produkt på ett säkert och miljövänligt sätt över lång tid.

Vi uppskattar ditt förtroende för oss och önskar dig lycka till med din STIHL-produkt.



Dr Nikolas Stihl

VIKTIGT! LÄS BRUKSANVISNINGEN INNAN DU ANVÄNDER PRODUKTEN OCH SPARA DEN.

2 Information bruksanvisningen

2.1 Aktuella dokument

Följ de lokala säkerhetsföreskrifterna.

Översättning av originalbruksanvisningen
0000011041_006_S

Tryckt på klorfritt blekt papper.
Papperet är återvinningsbart.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A, VA3.A25.

- ► Läs följande kompletterande dokument till den här bruksanvisningen, se till att du förstått dem och sparar dem:
  - – Säkerhetsföreskrifter för batterier och produkter med inbyggda batterier från STIHL: www.stihl.com/safety-data-sheets

Mer information om STIHL robotgräsklippare, kompatibla tillbehör och Vanliga frågor och svar finns på support.stihl.com, info.myimow.stihl.com eller hos en STIHL-återförsäljare.

Ordmärket Bluetooth® och symbolerna för Bluetooth® (logotyperna) är registrerade varumärken och ägs av Bluetooth SIG, Inc. All användning av dessa ordmärken/symboler från STIHLs sida sker under licens.

Robotgräsklipparen är utrustad med ett Bluetooth®-gränssnitt, trådlöst nätverk och en mobiltelefonförbindelse. Lokala driftrestriktioner (exempelvis i flygplan eller på sjukhus) måste observeras.

2.2 Varningar i texten

FARA

- Varnar för faror som leder till allvarliga skador eller dödsfall.
  - ► Med åtgärderna kan man förhindra allvarliga skador eller dödsfall.

VARNING

- Varnar för faror som **kan** leda till allvarliga skador eller dödsfall.
  - ► Med åtgärderna kan man förhindra allvarliga skador eller dödsfall.

OBS!

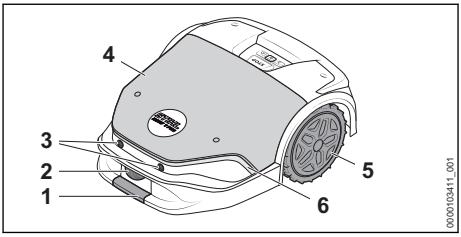
- Varnar för faror som kan leda till materialskador.
  - ► Med åtgärderna kan man förhindra materialskador.

2.3 Symboler i texten

Denna symbol hänvisar till ett kapitel i denna bruksanvisning.

3 Översikt

3.1 Robotgräsklippare



1 Främre greppställe
Genom att greppa i det främre och bakre greppstället samtidigt kan robotgräsklipparen lyftas och transporteras.

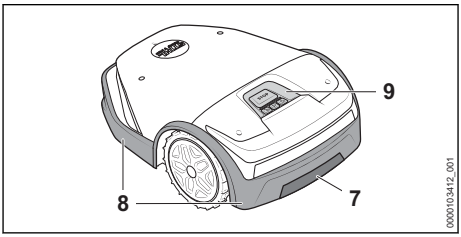
2 Laddningskontakter
Laddningskontakterna förbinder robotgräsklipparen med dockningsstationen.

3 Ultraljudssensorer
Ultraljudssensorerna känner av hinder.

4 Kåpa
Kåpan är fjädrad och via en stötsensor detekteras hinder i klippområdet.

5 Drivhjul
Det är drivhjulen som driver robotgräsklipparen.

6 Ljusindikator
Ljusindikatorn visar robotgräsklipparens status.

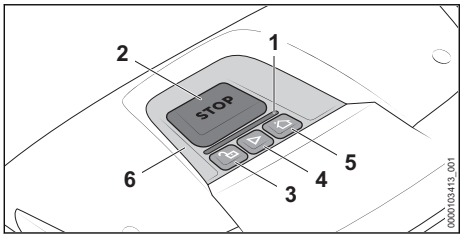


7 Bakre greppställe
Genom att greppa i det främre och bakre greppstället samtidigt kan robotgräsklipparen lyftas och transporteras.

8 Skyddslist
Skyddslisten skyddar användaren mot föremål som slungas upp och från att komma i kontakt med klingorna.

9 Manöverpanel
På manöverpanelen finns tryckknapparna och regnsensorn.

3.2 Manöverpanel



1 Ljusindikator
Ljusindikatorn visar robotgräsklipparens status och signalerar vilka knappkombinationer som ska användas vid vilka åtgärder.

2 Tryckknappen "STOPP"
Med tryckknappen stoppar man robotgräsklipparen och klippaggregatet. Med tryckknappen aktiverar man även enhetsspärren.

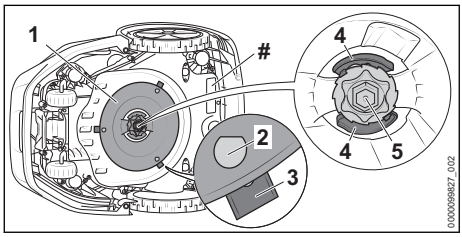
3 Tryckknappen "LÅS"
Tryckknappen låser upp robotgräsklipparen vid användning av angiven knappkombination.

4 Tryckknappen "START"
Med tryckknappen startar man klippningen.

5 Tryckknapp "HEM"
Med denna tryckknapp åker robotgräsklipparen tillbaka till dockningsstationen eller avbryter det aktuella klippjobbet när robotgräsklipparen står i dockningsstationen.

6 Regnsensor
Regnsensorn reagerar på fukt. Beroende på inställning kan robotgräsklipparen ta hänsyn till väderförhållandena i sitt klippschema.

3.3 Klippaggregat



1 Knivbricka
Knivbrickan är till för att fästa klingorna på.

2 L-bultar
L-bultarna är till för att fästa klingorna.

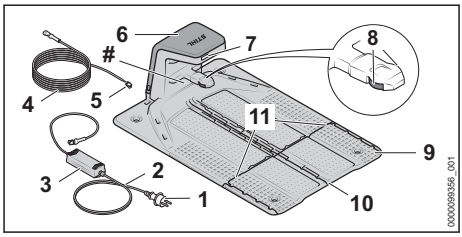
3 Klingor
Det är klingorna som klipper gräset.

4 Spak
Spaken skyddar muttern.

5 Mutter
Muttern håller fast knivbrickan.

 # Typskylt med serienummer

3.4 Dockningsstation och nätdel



1 Elkontakt
Elkontakten förbinder anslutningsledningen till eluttaget.

2 Anslutningskabel
Anslutningskabeln förbinder nätdelen med elkontakten.

3 Nätdel
Nätdelen förser dockningsstationen med energi.

4 Laddkabel
Laddningskabeln förbinder nätdelen med dockningsstationen.

5 Kontakt
Kontakten förbinder laddningskabeln med dockningsstationen.

6 Kåpa
Kåpan täcker dockningsstationen och skyddar elektroniken innanför.

7 LED-lampa
LED-lampan visar dockningsstationens status.

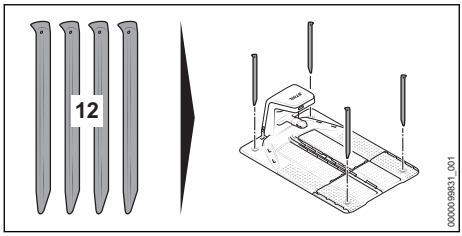
8 Laddningskontakter
Laddningskontakterna förbinder dockningsstationen med robotgräsklipparen.

9 Bottenplatta
Bottenplattan är basen på dockningsstationen.

10 Kabelkanal
Styrtråden dras i den mittersta kabelkanalen.

11 Kabelkanal
I de utanpåliggande kabelkanalerna dras begränsningsslingan.

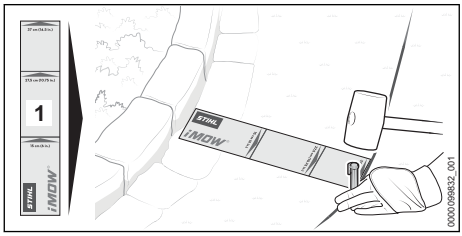
 # Typskylt med serienummer



12 Markspik
Med de fyra markspikarna sätts dockningsstationen fast i marken.

3.5 iMOW® Ruler och installationskit

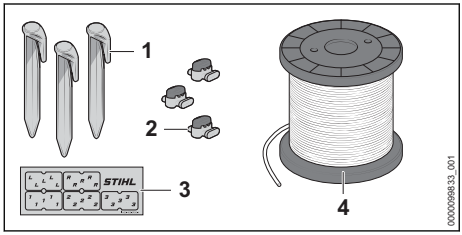
iMOW® Ruler



1 iMOW® Ruler
Ruler underlättar tråddragningen och är till för att säkerställa rätt avstånd.

Installationskit

Det krävs ett installationskit för idrifttagningen av robotgräsklipparen, vilket inte medföljer leveransen av robotgräsklipparen. Det finns olika installationskit att tillgå som tillbehör för olika trädgårdsstorlekar.



1 Fästspik
Fästspiken fäster begränsningsslingan och styrtråden i marken.

2 Kabelkoppling
Kabelkopplingen förbinder trådändar med varandra.

3 Kabelmarkör
Kabelmarkörerna används för att märka trådändarna inuti dockningsstationen. De underlättar kopplingen av trådändarna vid anslutning till rätt klämma.

4 Trådrulle
Trådrullen behövs för att dra begränsningsslingan och styrtråden.

3.6 Symboler

Symbolerna kan finnas på robotgräsklipparen, dockningsstationen, nätdelen eller det inbyggda batteriet och har följande innebörd:

Denna symbol anger knivbrickans diameter.

Denna symbol anger riktning för upplåsning av knivhållare vid klingbyte.

Denna symbol anger riktning för låsning av knivhållare vid klingbyte.

Skyddsklass 2, dubbelisolerad.

Släng inte produkten i hushållsavfallet.

Informationen bredvid symbolen anger batteriets energiinnehåll enligt batteritillverkarens specifikation. Energiinnehållet som finns under användningen är lägre.

1 LED-lampa lyser rött. Batteriet är för varmt eller för kallt.

4 LED-lampor blinkar rött. Fel på batteriet.

4 Säkerhetsanvisningar

4.1 Varningssymboler

Varningssymbolerna på robotgräsklipparen, dockningsstationen, nätdelen eller det inbyggda batteriet har följande innebörd:

Följ säkerhetsanvisningarna och vidta rätt åtgärder.

Läs bruksanvisningen, se till att du har förstått den och spara den.

Följ säkerhetsanvisningarna för föremål som kan slungas iväg och åtgärderna för att förebygga detta.

Håll säkerhetsavstånd.

Vidrör inte roterande knivbricka med klingor.

Ställ eller sätt dig inte på robotgräsklipparen.

Stoppa robotgräsklipparen vid transport, förvaring, rengöring, underhåll, reparation eller vid förändrat eller ovanligt beteende och aktivera enhetsspärren.

Håll barn borta från robotgräsklipparen och klippområdet.

Håll djur borta från robotgräsklipparen och klippområdet.

Doppa inte batteriet i vätska.

Skydda batteriet mot värme och eld.

4.2 Avsedd användning

Robotgräsklipparen STIHL iMOW® 7.0 PRO är avsedd för att klippa och kompostera gräs.

Ladda robotgräsklipparen
STIHL iMOW® 7.0 PRO med STIHL dockningsstation och den medföljande nätdelen DM210X-420X.

Robotgräsklipparen, dockningsstationen och nätdelen kan användas i regn.

Robotgräsklipparen drivs med ett STIHL AAI-batteri. Batteriet är inbyggt i robotgräsklipparen och får bara tas bort av en STIHL-återförsäljare.

Robotgräsklipparen kan konfigureras och manövreras via appen ”MY iMOW®” eller den STIHL-anslutna portalen. Funktionerna i den STIHL-anslutna portalen är delvis begränsade i jämförelse med appen "MY iMOW®.

⚠ VARNING

- Dockningsstationer, nätdelar och batterier som inte är godkända av STIHL för robotgräsklipparen kan orsaka brand och explosion. Personer kan skadas allvarligt eller dödas och materiella skador kan uppstå.
  - ► Använd robotgräsklipparen med det inbyggda STIHL AAI-batteriet.
  - ► Ladda robotgräsklipparen STIHL iMOW®7.0 PRO med STIHL dockningsstation och en STIHL nätdel DM210X-420X.
- Om robotgräsklipparen, batteriet, dockningsstationen eller nätdelen inte används på avsett sätt kan det leda till allvarliga personskador, dödsfall eller materialskador.
  - ► Använd robotgräsklipparen, dockningsstationen och nätdelen enligt anvisningarna i denna bruksanvisning.

4.3 Krav på användaren

⚠ VARNING

- Användare som inte utbildats känner inte till farorna med robotgräsklipparen, dockningsstationen och nätdelen. Användaren eller andra personer kan skadas allvarligt eller förolyckas.

  - ► Läs bruksanvisningen, se till att du har förstått den och spara den.
  - ► Om robotgräsklipparen, dockningsstationen eller nätdelen lämnas vidare till en annan person ska bruksanvisningen medfölja.
  - ► Se till att användaren uppfyller följande krav:
    - – Användaren är utvilad.
    - – Användaren är i skick, både fysiskt, motoriskt och mentalt att använda robotgräsklipparen, dockningsstationen och nätdelen. Om användaren har nedsatt fysisk, motorisk eller mental kapacitet får användaren endast arbeta med robotgräsklipparen under uppsikt av eller enligt instruktioner från en ansvarig person. Detta omfattar även alla arbeten med och på robotgräsklipparen, dockningsstationen, nätdelen, laddkabeln, styrtråden och begränsningsslingan.
    - – Användaren kan inse och förstå riskerna med robotgräsklipparen, dockningsstationen och nätdelen.
    - – Användaren är myndig eller utbildas i ett arbete under tillsyn, i enlighet med nationella bestämmelser.
    - – Användaren har instruerats av en STIHL-återförsäljare eller en annan sakkunnig person innan denne använder

robotgräsklipparen, dockningsstationen och nätdelen för första gången.
- – Användaren är inte påverkad av alkohol, medicin eller droger.
- – Se till att behålla jämvikten vid installation, manövrering, rengöring, underhåll och transport av robotgräsklipparen och se till att den står säkert och inte åker iväg.
- – Begreppen ”manövrering” och ”användning“ innefattar alla arbeten på robotgräsklipparen, dockningsstationen, nätdelen, laddkabeln, styrtråden och begränsningsslingan samt på alla iMOW®-tillbehör.

► Om något är oklart: Kontakta en STIHL-återförsäljare.

4.4 Klädsel och utrustning

⚠ VARNING

- När begränsningsslingan eller styrtråden ska dras och dockningsstationen sättas fast, kan föremål slungas upp i hög hastighet när fästspikarna eller markhakarna slås ner i marken. Användaren kan skadas.
  - ► Använd tätt sittande skyddsglasögon. Skyddsglasögonen ska vara kontrollerade enligt EN 166 eller nationella bestämmelser och vara korrekt märkta när de säljs.
  - ► Använd arbetshandskar av slitstarkt material.
- Föremål kan slungas iväg med hög hastighet under klippningen. Användaren kan skadas.
  - ► Om klippområdet beträds under klippningen:
    - – Använd långbyxor av slitstarkt material.
    - – Använd stabila, heltäckande skor med halksäker sula.
- Olämplig klädsel kan fastna i trä, grenar och robotgräsklipparen. Användaren kan skadas allvarligt om olämpliga kläder används.
  - ► Använd tätt sittande kläder.
  - ► Ta av sjalar och smycken.
- Under rengöring, underhåll och transport kan användaren komma i kontakt med klingorna. Användaren kan skadas.
  - ► Använd arbetshandskar av slitstarkt material.
- Användaren kan halka om olämpliga skor används. Användaren kan skadas.
  - ► Om klippområdet beträds under klippningen: Använd stabila, heltäckande skor med halksäker sula.

4.5 Arbetsområde och omgivning

4.5.1 Robotgräsklippare och klippområde

⚠ VARNING

- Utomstående personer, barn och djur kan inte uppfatta och bedöma farorna med robotgräsklippare och föremål som slungas iväg. Utomstående personer, barn och djur kan skadas allvarligt och materiella skador kan uppstå.

  - ► Utomstående personer, barn och djur måste hållas på avstånd från klippområdet under klippningen.
  - ► Om robotgräsklipparen används i offentliga miljöer: spärra av klippområdet och se till att skyltar med texten ”Varning! Automatisk gräsklippare! Håll djur och barn på avstånd och under uppsikt!” ställs upp. Beakta lokala föreskrifter.
  - ► Se till att barn inte kan leka med robotgräsklipparen.
  - ► Fastställ klippområdet med hjälp av begränsningsslingan enligt beskrivningen i denna bruksanvisning. Avgränsa ytor från klippområdet som robotgräsklipparen inte ska klippa på med begränsningsslingan.
  - ► Använd inte robotgräsklipparen på ytor av grus.
- Det finns risk att människor snubblar på begränsningsslingan, styrtråden eller fästspikarna. Detta kan orsaka personskador och materialskador.
  - ► Se till att begränsningsslingan och styrtråden dras så att de ligger platt på marken eller använd en kabelläggningsmaskin för att lägga ner slingan och tråden i marken.
  - ► Slå i fästspikarna helt i marken.
- Om du använder ett motordrivet trädgårdsredskap eller ett manuellt trädgårdsredskap i klippområdet kan redskapet träffa och skada begränsningsslingan, styrtråden eller fästspikarna. Föremål kan slungas iväg med hög hastighet. Detta kan orsaka personskador och sakskador.
  - ► Använd inte motordrivna eller manuella trädgårdsredskap i närheten av begränsningsslingan eller styrtråden.
- Elektriska komponenter på robotgräsklipparen kan orsaka gnistor. Gnistorna kan orsaka brand eller explosion i brandfarlig eller explosiv miljö. Personer kan skadas allvarligt eller dödas och materiella skador kan uppstå.
  - ► Använd inte robotgräsklipparen i brandfarlig eller explosiv miljö.

- Efter ett oväder kan robotgräsklipparen vara skadad eller föremål ligga i klippområdet. Robotgräsklipparen kan vara i ett osäkert tillstånd och föremål kan slungas upp under klippningen. Personer kan skadas allvarligt eller dödas och materiella skador kan uppstå.
  - ► Kontrollera att robotgräsklipparen är i säkert skick efter oväder.
  - ► Kontrollera status på klippområdet och avlägsna föremål från ytan.

4.5.2 Batteri

Batteriet är inbyggt i robotgräsklipparen och får bara monteras ut av en STIHL-återförsäljare.

⚠ VARNING

- Utomstående personer, barn och djur förstår inte och kan inte bedöma farorna med batteriet. Utomstående personer, barn och djur kan skadas allvarligt.
  - ► Utomstående personer, barn och djur måste hållas på avstånd.
  - ► Lämna inte batteriet utan uppsikt.
  - ► Se till att barn inte kan leka med batteriet.
- Batteriet är inte skyddat mot all påverkan från omgivningen. Batteriet kan börja brinna, explodera eller skadas irreversibelt om det utsätts för viss påverkan från omgivningen. Detta kan orsaka allvarliga personskador och materialskador.

  - ► Skydda batteriet mot värme och eld.
  - ► Kasta inte batteriet i eld.
  - ► Ladda, använd och förvara inte batteriet utanför de angivna temperaturgränserna, 🕮 17.6.

  - ► Doppa inte batteriet i vätska.
  - ► Håll batteriet borta från små metalldelar.
  - ► Utsätt inte batteriet för högt tryck.
  - ► Utsätt inte batteriet för mikrovågor.
  - ► Skydda batteriet mot kemikalier och salter.

4.5.3 Dockningsstation och nätdel

⚠ VARNING

- Utomstående personer, barn och djur känner inte till farorna med dockningsstationen, nätdelen och elektrisk ström. Personer, barn och djur som inte är inblandade kan skadas allvarligt eller dödas.
  - ► Utomstående personer, barn och djur måste hållas på avstånd.
  - ► Se till att barn inte kan leka med dockningsstationen eller nätdelen.
- Dockningsstationen och nätdelen är inte skyddade mot all påverkan från omgivningen. Om dockningsstationen eller nätdelen utsätts för viss påverkan från omgivningen kan de antändas eller explodera. Personer kan skadas allvarligt och materiella skador kan uppstå.
  - ► Använd inte dockningsstationen och nätdelen i brandfarlig eller explosiv miljö.
  - ► Använd och förvara inte dockningsstationen och nätdelen utanför de angivna temperaturgränserna, 🕮 17.6.
  - ► Dra ut nätdelens kontakt till elnätet före oväder eller om det är risk för åska.
  - ► Kontrollera att dockningsstationen och nätdelen är i säkert skick efter oväder.
- Det finns risk att snubbla över dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen eller anslutningskabeln. Personer kan skadas och dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen eller anslutningskabeln kan skadas.
  - ► Ställ dockningsstationen och nätdelen på ett väl synligt ställe.
  - ► Se till att anslutningskabeln och laddkabeln ligger platt mot marken.
- Vid direkt solljus kan nätdelens hölje bli mycket hett. Användaren kan bränna sig.

  - ► Vidrör inte en het nätdel.

4.6 Säker användning

4.6.1 Robotgräsklippare

Robotgräsklipparen är säker att använda när följande villkor är uppfyllda:
– Robotgräsklipparen är oskadad.
– Manöverdonen fungerar och är oförändrade.
– Klingorna är korrekt monterade och oskadade.
– Originaltillbehör från STIHL används för denna robotgräsklippare.
– Tillbehöret är korrekt monterat.

⚠ VARNING

- Vid icke-säker användning fungerar eventuellt inte komponenterna och säkerhetsanordningarna korrekt. Personer kan skadas allvarligt eller förolyckas.
  - ► Använd bara robotgräsklippare som är oskadade och funktionsdugliga.
  - ► Gör inga ändringar på robotgräsklipparen.
  - ► Om manöverpanelen inte fungerar: använd inte robotgräsklipparen.
  - ► Använd originaltillbehör från STIHL för den här robotgräsklipparen.

- ► Montera klingorna enligt anvisningarna i den här bruksanvisningen.
- ► Montera tillbehör enligt anvisningarna i den här bruksanvisningen eller enligt tillbehörets bruksanvisning.
- ► Stick inte in föremål i hålen på robotgräsklipparen.
- ► Låt inte laddkontakterna komma i kontakt med metallföremål eftersom det kan leda till kortslutning.
- ► Byt ut utslitna eller skadade informationsskyltar.
- ► Om något är oklart: Kontakta en STIHL-återförsäljare.

4.6.2 Klippaggregat

Klippaggregatet är i säkert bruksskick när följande villkor uppfylls:
– Klingorna, knivbrickan, knivhållaren, spaken och muttern är i intakt skick.
– Slitagemarkeringarna på knivbrickan är inte genomnötta.
– L-bultarna på knivbrickan har inte slitits ner mer än till hälften.
– Klingorna är inte deformerade.
– Klingorna är korrekt monterade.

⚠ VARNING

- I ett osäkert tillstånd kan delar av klingorna lossna och slungas iväg. Personer kan skadas allvarligt.
  - ► Använd alltid klingor, knivbricka, mäthållare, spak och mutter som är i intakt skick.
  - ► Om slitagemarkeringarna är genomnötta och hål har uppstått: Byt klippaggregat.
  - ► Om L-bultarna är nedslitna till mer än hälften: Byt klippaggregat.
  - ► Montera klingorna på rätt sätt.
  - ► Om något är oklart: Kontakta en STIHL-återförsäljare.

4.6.3 Batteri

Batteriet är inbyggt i robotgräsklipparen och får bara monteras ut av en STIHL-återförsäljare. Batteriet är säkert att använda när följande uppfylls:
– Batteriet är oskadat.
– Batteriet är rent och torrt.
– Batteriet fungerar och har inte modifierats.

⚠ VARNING

- Om batteriet inte är i ett säkert skick kan det inte längre fungera på ett säkert sätt. Personer kan skadas allvarligt.
  - ► Arbeta bara med ett oskadat och fungerande batteri.
  - ► Ladda inte trasiga eller skadade batterier.
  - ► Rengör batteriet om det är smutsigt.
  - ► Låt batteriet torka om det är blött eller fuktigt.
  - ► Gör inga ändringar på batteriet.
  - ► Stick inte in föremål i hålen på batteriet.
  - ► Låt inte de elektriska kontakterna på batteriet komma i kontakt med metallföremål eftersom det kan leda till kortslutning.
  - ► Öppna inte batteriet.
  - ► Byt ut utslitna eller skadade informationsskyltar.
- Det kan läcka ut vätska ur ett trasigt batteri. Om vätskan kommer i kontakt med huden eller ögonen kan huden eller ögonen bli irriterade.
  - ► Undvik kontakt med vätskan.
  - ► Om du fått vätska på huden: Tvätta de berörda ställena med rikligt med vatten och tvål.
  - ► Vid kontakt med ögonen: Skölj ögonen med rikligt med vatten i minst 15 minuter och kontakta läkare.
- Ett trasigt eller skadat batteri kan lukta konstigt, ryka eller brinna. Detta kan orsaka allvarliga personskador eller dödsfall och sakskador kan uppstå.
  - ► Om batteriet luktar konstigt eller ryker: Använd inte batteriet och håll det borta från brännbart material.
  - ► Om batteriet börjar brinna, försök att släcka branden med en brandsläckare eller vatten.

4.6.4 Dockningsstation, laddkabel, nätdel och anslutningskabel

Dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen, anslutningskabeln och kontakterna är i ett säkert skick om följande villkor är uppfyllda:
– Dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen, anslutningskabeln och kontakterna är oskadade.
– Dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen, anslutningskabeln och kontakterna är rena.
– Originaltillbehör från STIHL för denna dockningsstation är monterade.
– Tillbehöret är korrekt monterat.
– Dockningsstationen och nätdelen är inte övertäckta under drift.

⚠ VARNING

- Vid icke säker användning fungerar eventuellt inte komponenterna och säkerhetsanordningarna på ett säkert sätt. Personer kan skadas allvarligt eller förolyckas.
  - ► Använd alltid dockningsstationer, laddkablar, nätdelar, anslutningskablar och kontakter som är oskadade.

- ► Om dockningsstationen, nätdelen eller kontakterna är smutsiga: rengör dockningsstationen, nätdelen och kontakterna.
- ► Gör inga ändringar på dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen, anslutningskabeln och kontakterna.
- ► Stick inte in föremål i hålen på dockningsstationen eller nätdelen.
- ► Låt inte de elektriska kontakterna på dockningsstationen, nätdelen och kontakterna komma i kontakt med metallföremål eftersom det kan leda till kortslutning.
- ► Öppna inte dockningsstationen och nätdelen.
- ► Täck inte över dockningsstationen och nätdelen.
- ► Gräv inte ner nätdelen i jorden.
- ► Sitt inte på dockningsstationen.
- ► Stå inte på bottenplattan till dockningsstationen.

4.7 Klippning

⚠ VARNING

- Klingorna på de roterande knivbrickorna kan orsaka skärskador på användaren. Det kan leda till att användaren skadas allvarligt.

- ► Vidrör inte knivbrickor och klingor som roterar.
- ► Om användaren går nära robotgräsklipparen under klippning eller om användaren ska göra inställningar på enheten: tryck på knappen ”STOP”.
- ► Luta eller lyft inte robotgräsklipparen när klippning pågår.
- ► Om knivbrickan eller klingorna är blockerade av ett föremål: stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren. Ta sedan bort föremålet.

- ► Håll barn borta från robotgräsklipparen och klippområdet.

- ► Håll djur borta från robotgräsklipparen och klippområdet.

- ► Stå eller sätt dig inte på robotgräsklipparen. Låt inte barn, djur eller föremål åka med på robotgräsklipparen.

- Om robotgräsklipparen förändras under arbetet eller beter sig konstigt kan den vara i ett felaktigt tillstånd. Detta kan orsaka allvarliga personskador och materialskador.
  - ► Tryck på knappen ”STOP” och aktivera enhetsspärren. Kontakta en STIHL-återförsäljare.
- Om klingorna träffar ett främmande föremål under klippningen kan klingorna eller delar av dessa skadas eller slungas iväg i hög hastighet. Detta kan orsaka personskador och sakskador.
  - ► Ta bort främmande föremål från klippområdet.
  - ► Ta bort skadade klingor eller delar av dessa från klippområdet.
- När man trycker på ”STOP” roterar knivbrickan med klingorna en liten stund efteråt. Personer kan skadas allvarligt.
  - ► Vänta tills knivbrickan har slutat rotera.
- Om klingorna träffar ett hårt föremål under klippningen kan gnistor bildas och klingorna skadas. Gnistorna kan orsaka brand i brännbar miljö. Detta kan orsaka allvarliga personskador eller dödsfall och sakskador.
  - ► Arbeta inte i brännbar miljö.
  - ► Säkerställ att klingorna är i ett säkert skick.

⚠ FARA

- Om robotgräsklipparen används i närheten av strömförande ledningar, kan klingorna komma i kontakt med dem och skada dem. Personer kan skadas allvarligt eller förolyckas.
  - ► Använd inte robotgräsklipparen i närheten av strömförande kablar.

4.8 Ladda

⚠ VARNING

- Under laddningen kan det bildas lukt eller rök om nätdelen är trasig eller defekt. Detta kan orsaka personskador och sakskador.
  - ► Dra ut kontakten ur eluttaget.
- Nätdelen kan överhettas och orsaka brand om värmen inte avleds korrekt. Detta kan orsaka allvarliga personskador eller dödsfall och sakskador kan uppstå.
  - ► Täck inte över nätdelen.

4.9 Elanslutning

Det kan uppstå kontakt med strömförande komponenter av följande orsaker:

– Anslutningskabeln eller förlängningskabeln är skadad.
– Anslutningskabelns eller förlängningskabelns kontakt är skadad.
– Eluttaget är inte korrekt installerat.

⚠ FARA

- Kontakt med strömförande komponenter kan leda till elstöt. Användaren kan skadas allvarligt eller förolyckas.

- ► Kontrollera att kablar och kontakter är oskadade.

Om anslutningskabeln eller förlängningskabeln är defekt eller skadad:
- ► Rör inte vid det skadade stället.
- ► Dra ut kontakten ur eluttaget.

- ► Ta endast i kabeln och elkontakten med torra händer.
- ► Anslut elkontakten till ett korrekt installerat och säkert uttag med skyddskontakt.
- ► Om eluttaget befinner sig utanför en byggnad: säkerställ att eluttaget är godkänt för utomhusbruk.
- ► Anslut nätdelen via en jordfelsbrytare (30 mA, 30 ms).
- ► När anslutningskabeln eller förlängningskabeln ska anslutas eller kopplas loss: greppa alltid tag i kontakten och dra inte i kabeln.

- En skadad eller olämplig förlängningskabel kan orsaka elstötar. Personer kan skadas allvarligt eller förolyckas.
  - ► Använd en förlängningskabel med rätt ledartvärsnitt, 🕮 17.5.
  - ► Använd en förlängningskabel som är skyddad mot vattenstänk och lämplig för utomhusbruk.
  - ► Skydda eluttag mellan nätdel och förlängningskabel från vatten.
  - ► Använd en förlängningskabel som har samma egenskaper som nätdelens anslutningskabel.

⚠ VARNING

- Fel nätspänning eller fel nätfrekvens leda till överspänning i nätdelen. Nätdelen kan skadas.
  - ► Kontrollera att elnätets nätspänning och nätfrekvens motsvarar uppgifterna på nätdelens typskylt.
- Om nätdelen ansluts till ett grenuttag kan elektriska komponenter överbelastas under laddningen. De elektriska komponenterna kan överhettas och orsaka brand. Detta kan orsaka allvarliga personskador eller dödsfall och sakskador kan uppstå.
  - ► Säkerställ att de maximala effektangivelserna på grenuttaget inte överskrids av effekten på typskylten för nätdelen tillsammans med effekten hos alla övriga elektriska apparater som är anslutna till grenuttaget.
- En felaktigt dragen anslutningskabel, förlängningskabel eller laddkabel kan skadas och man kan snubbla på dem. Detta kan orsaka allvarliga personskador och materialskador.
  - ► Dra anslutningskabeln och laddkabeln så att de befinner sig utanför klippområdet.
  - ► Dra och märk ut anslutningskabeln och laddkabeln så att de inte kan skadas vid användning av trädgårdsredskap.
  - ► Dra och märk ut anslutningskabeln och laddkabeln så att ingen kan snubbla.
  - ► Dra anslutningskabeln och laddkabeln så att de inte spänns eller fastnar.
  - ► Dra anslutningskabeln och laddkabeln så att de inte kan skadas, vikas, krossas eller nötas.
  - ► Skydda anslutningskabeln och laddkabeln från värme, olja och kemikalier.
  - ► Dra anslutningskabeln och laddkabeln så att de inte ligger på ett underlag som är konstant vått.
- Om det finns elektriska ledningar och rör i väggen kan dessa skadas om nätdelen monteras på väggen. Kontakt med elektriska ledningar kan leda till en elektrisk stöt. Detta kan orsaka allvarliga personskador och materialskador.
  - ► Kontrollera att det inte finns några elektriska ledningar och rör i väggen på det avsedda stället.
  - ► Montera nätdelen på väggen enligt beskrivningen i denna bruksanvisning.
- Om nätdelen är ansluten till en generator kan strömförsörjningen inte garanteras hela tiden och funktionen kan försämras. Svängningarna i strömförsörjningen kan göra att nätdelen skadas.
  - ► Anslut bara nätdelen till ett uttag som är korrekt installerat.

4.10 Transport

4.10.1 Robotgräsklippare

⚠ VARNING

- Robotgräsklipparen kan välta eller röra sig under transporten. Detta kan orsaka personskador och sakskador.

  - ► Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.
  - ► Säkra robotgräsklipparen med spännremmar, bälten eller ett nät så att den inte kan falla eller komma i rörelse.

4.10.2 Batteri

Batteriet är inbyggt i robotgräsklipparen och får bara monteras ut av en STIHL-återförsäljare.

⚠ VARNING

- Batteriet är inte skyddat mot all påverkan från omgivningen. Batteriet kan skadas och sakskador kan uppstå om batteriet utsätts för specifik miljöpåverkan.
  - ► Transportera inte batteriet om det är skadat.
- Batteriet kan välta eller röra sig under transporten. Detta kan orsaka personskador och sakskador.
  - ► Se till att batteriet inte kan röra sig i förpackningen.
  - ► Se till att förpackningen inte kan röra sig.

4.10.3 Dockningsstation och nätdel

⚠ VARNING

- Dockningsstationen eller nätdelen kan välta eller röra sig under transporten. Detta kan orsaka personskador och sakskador.
  - ► Dra ut kontakten ur eluttaget.
  - ► Ta ut robotgräsklipparen från dockningsstationen.
  - ► Säkra dockningsstationen och nätdelen med spännremmar, bälten eller ett nät så att de inte kan falla eller komma i rörelse.
- Bär inte nätdelen eller dockningsstationen i anslutningskabeln och laddkabeln. Anslutningskabeln, nätdelen, laddkabeln eller dockningsstationen kan skadas.
  - ► Lossa laddkabeln från nätdelen och dockningsstationen och linda upp den.
  - ► Grip tag i dockningsstationen på bottenplattan och håll fast.
  - ► Linda upp anslutningskabeln och fäst den i nätdelen.
  - ► Grip tag i nätdelen i huset och håll fast den.

4.11 Förvaring

4.11.1 Robotgräsklippare

⚠ VARNING

- Barn kan inte förstå och bedöma farorna med robotgräsklippare. Barn kan skadas allvarligt.

  - ► Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.
  - ► Förvara robotgräsklipparen utom räckhåll för barn.
- De elektriska kontakterna på robotgräsklipparen och metalldelarna kan korrodera på grund av fukt. Robotgräsklipparen kan skadas.
  - ► Förvara robotgräsklipparen på en ren och torr plats.
- Om enhetsspärren inte har aktiverats före förvaring av robotgräsklipparen kan robotgräsklipparen slås på av misstag och börja röra på sig. Detta kan orsaka allvarliga personskador och materialskador.

  - ► Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.
- Kåpan och greppställena är inte till för att hänga upp robotgräsklipparen i. Säkerhetsanordningarna kan sluta fungera och robotgräsklipparen kan skadas.
  - ► Förvara robotgräsklipparen enligt anvisningarna i denna bruksanvisning.

4.11.2 Batteri

Batteriet är inbyggt i robotgräsklipparen och får bara monteras ut av en STIHL-återförsäljare.

⚠ VARNING

- Barn kan inte förstå och bedöma farorna med batteriet. Barn kan skadas allvarligt.
  - ► Förvara batteriet utom räckhåll för barn.
- Batteriet är inte skyddat mot all påverkan från omgivningen. Batteriet kan skadas irreparabelt om det utsätts för viss påverkan från omgivningen.
  - ► Förvara batteriet på en ren och torr plats.
  - ► Förvara batteriet i ett stängt utrymme.
  - ► Förvara inte batteriet utanför de angivna temperaturgränserna, 🕮 17.6.

4.11.3 Dockningsstation och nätdel

⚠ VARNING

- Barn känner inte till och kan inte bedöma farorna med en dockningsstation eller en nätdel. Barn kan skadas allvarligt eller dödas.
  - ► Ta ut robotgräsklipparen från dockningsstationen.
  - ► Förvara dockningsstationen och nätdelen utom räckhåll för barn.
- Dockningsstationen och nätdelen är inte skyddade mot all påverkan från omgivningen. Dockningsstationen eller nätdelen kan skadas om de utsätts för viss miljöpåverkan.
  - ► Ta ut robotgräsklipparen från dockningsstationen.
  - ► Om nätdelen är varm: låt den svalna.
  - ► Förvara dockningsstationen och nätdelen på en ren och torr plats.
  - ► Förvara dockningsstationen och nätdelen i ett stängt utrymme.
  - ► Förvara inte nätdelen utanför de angivna temperaturgränserna, 🕮 17.6.

- Bär inte nätdelen eller dockningsstationen i anslutningskabeln och laddkabeln. Anslutningskabeln, nätdelen, laddkabeln eller dockningsstationen kan skadas.
  - ► Lossa laddkabeln från nätdelen och dockningsstationen och linda upp den.
  - ► Grip tag i dockningsstationen på bottenplattan och håll fast.
  - ► Linda upp anslutningskabeln och fäst den i nätdelen.
  - ► Grip tag i nätdelen i huset och håll fast den.

4.12 Rengöring, underhåll och reparation

⚠ VARNING

- Om robotgräsklipparens enhetsspärr inte är aktiverad under rengöring, underhåll eller reparation kan robotgräsklipparen plötsligt starta. Detta kan orsaka allvarliga personskador och materialskador.

  - ► Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.
- Skarpa rengöringsmedel, rengöring med högtryckstvätt eller rengöring med spetsiga eller vassa, metalliska föremål kan skada robotgräsklipparen. Om robotgräsklipparen inte rengörs korrekt slutar eventuellt komponenterna och säkerhetsanordningarna att fungera. Personer kan skadas allvarligt.
  - ► Rengör robotgräsklipparen enligt anvisningarna i den här bruksanvisningen.
- Skarpa rengöringsmedel, rengöring med högtryckstvätt eller rengöring med spetsiga eller vassa, metalliska föremål kan skada dockningsstationen, nätdelen, anslutningskabeln, laddkabeln och kontakterna till dessa. Om dockningsstationen, nätdelen, anslutningskabeln, laddkabeln och kontakterna till dessa inte rengörs på rätt sätt kan vissa komponenter inte fungera korrekt och säkerhetsanordningar försättas ur funktion. Personer kan skadas allvarligt.
  - ► Dra ut elkontakten till nätdelen ur eluttaget.
  - ► Rengör dockningsstationen, nätdelen, anslutningskabeln, laddkabeln lövblåsen och laddkabeln på det sätt som beskrivs i denna bruksanvisning.
- Om robotgräsklipparen, dockningsstationen eller nätdelen inte underhålls eller repareras korrekt slutar eventuellt komponenterna och säkerhetsanordningarna att fungera. Personer kan skadas allvarligt eller förolyckas.
  - ► Underhåll eller reparera inte robotgräsklipparen, dockningsstationen och nätdelen själv.
  - ► Om robotgräsklipparen, dockningsstationen eller nätdelen måste underhållas eller repareras: Kontakta en STIHL-återförsäljare.
  - ► Utför underhåll på klingorna enligt beskrivningen i denna bruksanvisning.
- Vid rengöring eller underhåll av klippaggregatet kan man skära sig på de vassa kanterna på klingorna. Användaren kan skadas.
  - ► Använd arbetshandskar av slitstarkt material.
- Om nätdelens anslutningskabel är defekt eller trasig;
  - ► Byt ut nätdelen.
- Om diagnosuttagens pluggar på robotgräsklipparens undersida inte sitter korrekt kan det komma in fukt och smuts i robotgräsklipparen. Robotgräsklipparen kan skadas.
  - ► Kontrollera hur pluggarna sitter vid varje rengöring och vid varje klingbyte.
  - ► Använd inte robotgräsklippare vars pluggar saknas eller är skadade.

5 Använda robotgräsklippare i team

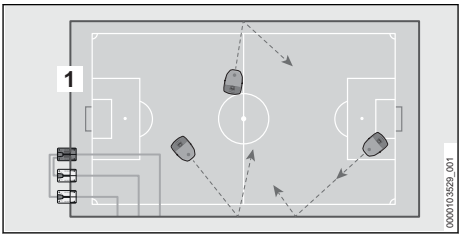
5.1 Funktionsbeskrivning

5.1.1 Funktionsbeskrivning

Team-funktionen passar för enkelt strukturerade klippområden och i följande kapitel beskrivs som exempel en idrottsplats.

För att klippa stora ytor som t.ex. idrottsplatser kan upp till tre robotgräsklippare arbeta tillsammans som ett team.

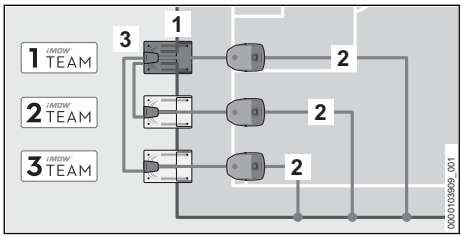
Om du vill ha en robust och tillförlitlig drift rekommenderar STIHL att du låter en återförsäljare installera team-fuktionen.



Robotgräsklipparna klipper gräset enligt slumpmässigt utvalda banor.

För att robotgräsklipparna ska känna av var gränserna för klippområdet går, måste en

begränsningsslinga (1) dras omkring klippområdet.

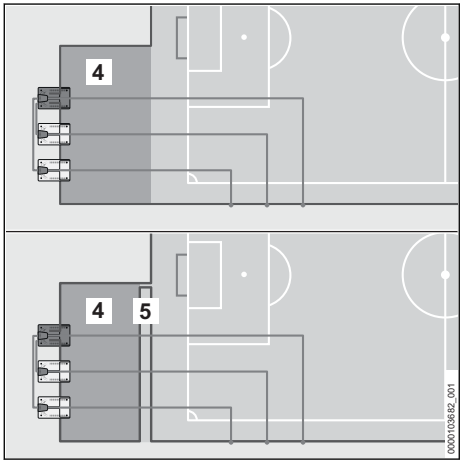


I Team-funktionen är varje robotgräsklippare anvisad en egen dockningsstation (Team 1, Team 2, Team 3) med styrtråd (2).

Begränsningsslingan (1) och alla styrtrådar (2) ansluts till huvuddockningsstationen (3). Slingorna överför signalerna från huvuddockningsstationen till robotgräsklipparna. Robotgräsklippana kör längs med styrtrådarna (2) till klippområdet och tillbaka till dockningsstationen.

Ställa upp dockningsstationer

Beroende på behov kan dockningsstationerna ställas upp på eller utanför klippområdet.



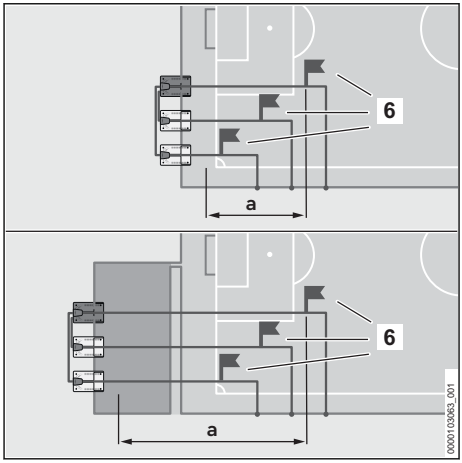
Om dockningsstationerna ställs upp utanför klippområdet, kan det område (4) som ska klippas tas med i eller skiljas ut från klippområdet.

För att avskilja området (4) måste du lägga ned en trådslinga (5) med begränsningsslingan. Området (4) framför dockningsstationen ska inte klippas. Zoner kan inte definieras i Team-funktionen.

Användning

Robotgräsklipparna manövreras via appen ”MY iMOW®”, den STIHL-anslutna portalen och knapparna på manöverpanelen på robotgräsklipparen. Ljusindikatorerna på robotgräsklipparna och ett artificiellt genererat språkmeddelande informerar om robotgräsklipparnas aktuella status.
De viktigaste inställningarna för Team-funktionen är:
– Fastställ samma klipphöjd för alla robotgräsklipparna
– Upprätta ett klippschema och bestäm en tidszon
– Ställ in regnsensorn
– Definiera startdistans

Startdistans



Robotgräsklipparna startar klippningen från en bestämd punkt (6). För varje robotgräsklippare måste startdistansen (a) definieras på den styrtråd som den hör till.

Om dockningsstationerna placeras utanför klippområdet måste punkten (6) inom klippområdet definieras.

Startdistansens avstånd (a) till dockningsstationen: 2 m till 80 m.

Startdistansen definieras via appen "MY iMOW®".

5.2 Göra klippområdet och robotgräsklipparen redo för användning

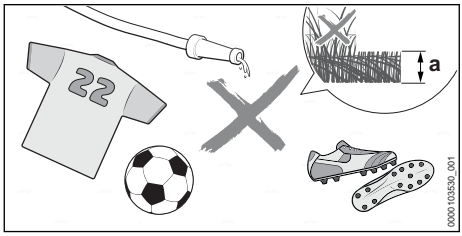
5.2.1 Planera och förbereda klippområdet

Innan robotgräsklipparna tas i drift måste klippområdet planeras och förberedas. Det möjliggör en stabil installation och en problemfri drift och eventuella felkällor åtgärdas.

Planera klippområdet

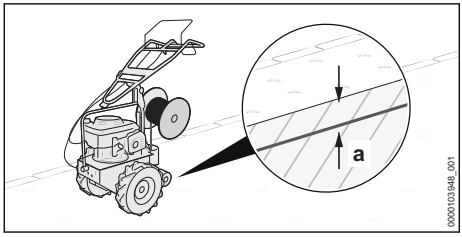
- ► Sätt dig in beskrivningarna för dockningsstationerna och tråddragningen i nästföljande kapitel.
- ► Överför informationen om klippområdet:
  - – Klippområdets kontur
  - – Placering av dockningsstationerna
  - – Nedläggning av begränsningsslingan
  - – Nedläggning av styrtrådarna

Förbereda klippområdet



- ► Avlägsna föremål som ligger i vägen.
- ► Ta bort metalliskt, magnetiskt och elektriskt ledande material och gamla begränsningsslingor.
- ► Klipp gräsmattan med en gräsklippare i den klipphöjd som sedan även ställs in för robotgräsklipparens drift. Klipphöjdens standardinställning är a = 4 cm.
- ► Jämna till hål och större ojämnheter.

Använda en kabelnedläggningsmaskin



OBS!

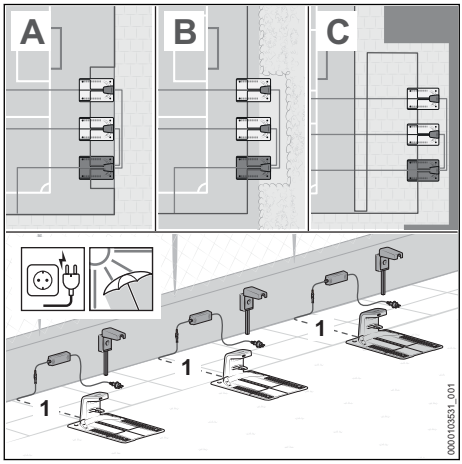
- ■ För att inte skada styrtrådarna och begränsningsslingan rekommenderas att du använder en kabelnedläggningsmaskin när du ska lägga ner dessa. Därigenom skyddas trådarna vid gräsmatteskötsel (t.ex. vid luftning) och vid spel och lek.
  - ► Bearbeta inte gräsmattan med maskiner som tränger ner i marken djupare än vad styrtrådarna och begränsningsslingan ligger.
  - ► Maximalt djup för att lägga ned styrtrådarna och begränsningsslingan: a = 10 cm.

5.2.2 Förbereda robotgräsklipparen för användning

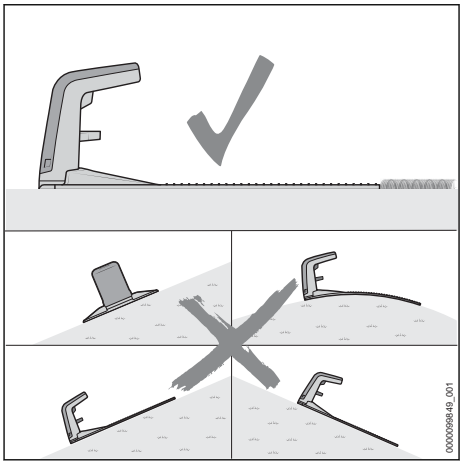
- ► Ta bort förpackningsmaterial och transportsäkringar.
- ► Kontrollera att följande komponenter befinner sig i säkert skick:
  - – Robotgräsklippare, 📖 4.6.1
  - – Klippaggregat, 📖 4.6.2
  - – Batteri, 📖 4.6.3
  - – Dockningsstation och nätdel, 📖 4.6.4
- ► Ställa upp dockningsstation, 📖 5.3
- ► Dra styrtråd, 📖 5.4
- ► Dra begränsningsslinga, 📖 5.5
- ► Ansluta dockningsstationen till strömförsörjningen, 📖 5.6
- ► Ställa in Team, 📖 5.7
- ► Ansluta till Bluetooth®-gränssnitt, 📖 7
- ► Om stegen inte kan genomföras: Använd inte robotgräsklipparen och uppsök en STIHL-återförsäljare.

5.3 Upprätta dockningsstation

5.3.1 Allmänna anvisningar

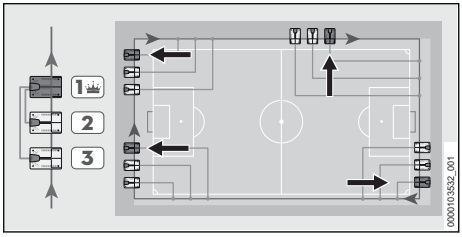


- Välj placering av dockningsstationerna så att följande villkor är uppfyllda:
  - Dockningsstationerna står på klippområdet (A) direkt angränsande till klippområdet (B) eller utanför klippområdet (C).
  - Längs de dragna styrtrådarna finns inte några hinder.
  - Laddkablarna (1) kan dras utanför klippområdet till ett lämpligt eluttag.
  - Dockningsstationerna och nätdelarna står på ett väl synligt ställe.
  - Om möjligt: placeringen ger skydd från väderpåverkan och direkt solljus.
  - Om möjligt: dockningsstationerna står inom mottagningsområdet för ett trådlöst nätverk (WLAN-anslutning).



- Upprätta dockningsstationerna så att följande villkor är uppfyllda:
  - Dockningsstationerna står på ett plant underlag.
  - Dockningsstationernas öppningar pekar framåt i riktning mot klippområdet.
  - Dockningsstationerna är vågrätt placerade och lutar inte åt sidan, framåt eller bakåt.
  - Bottenplattan böjer sig inte och ligger plant mot marken.

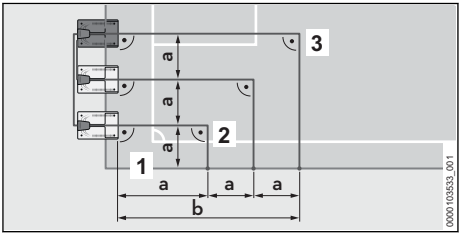
5.3.2 Placera dockningsstationen



Den dockningsstation som är placerad till höger utanför spelplanen definieras alltid som huvuddockningsstation (Team 1). Begränsningsslingan och alla styrtrådar ansluts till huvuddockningsstationen (Team 1).
- Huvuddockningsstation (Team 1)
- Dockningsstation (Team 2)
- Dockningsstation (Team 3)

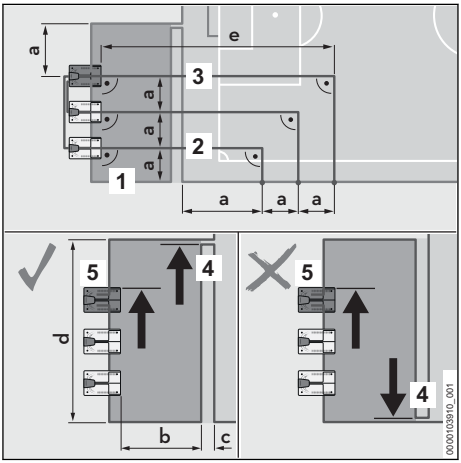
Dockningsstationen sätts fast med markspik först efter det att tråddragningen har avslutats.

Dockningsstationerna inom klippområdet



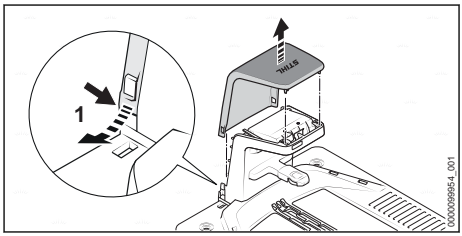
Placera dockningsstationerna inom klippområdet på så sätt att följande villkor är uppfyllda:
– Begränsningsslingan (1) och styrtråden (2) har ett avstånd på minst a = 2 m.
– Styrtrådarna har ett avstånd på minst a = 2 m.
– Den längsta styrtråden (3) har en maximal längd på b = 80 m.

Dockningsstationerna utanför klippområdet

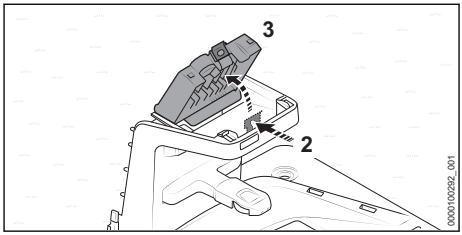


Placera dockningsstationerna utanför klippområdet på så sätt att följande villkor är uppfyllda:
– Begränsningsslingan (1) och styrtråden (2) har ett avstånd på minst a = 2 m.
– Styrtrådarna har ett avstånd på minst a = 2 m.
– Dockningsstationen och trådslingan (4) har ett avstånd på b = ≤ 35 m.
– Trådslingan (4) har en bredd på c = 37 cm (1x iMOW® Ruler).
– De yttre begränsningsslingorna av den avdelade ytan har ett avstånd på d = ≤ 10 m.
– Den längsta styrtråden (3) har en maximal längd på e = 80 m.
– Trådslingan (4) är placerad till höger om huvuddockningsstationen (5).

5.3.3 Förbereda dockningsstationerna



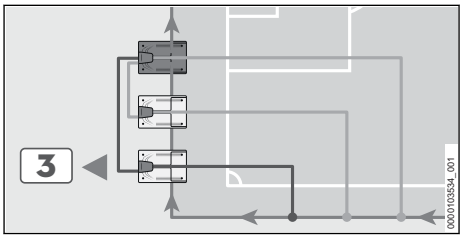
► Böj kåpan (1) lätt utåt på båda sidor och ta av den i en uppåtgående rörelse.



► Tryck på spärrspaken (2) och öppna skyddet (3).

5.4 Dra styrtråd

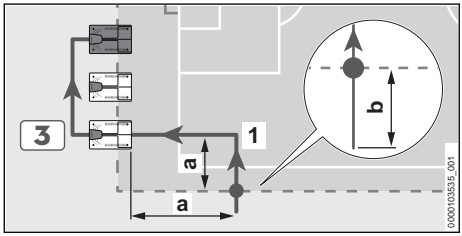
5.4.1 Lägga ned styrtrådar



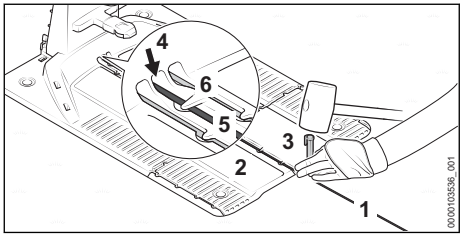
Börja alltid med att lägga ned styrtrådarna vid dockningsstationen som är placerad närmast hörnet av klippområdet. I det här exemplet är det dockningsstation (Team 3).

Nedläggningen av styrtrådarna sker alltid från kanten av klippområdet till respektive dockningsstation.

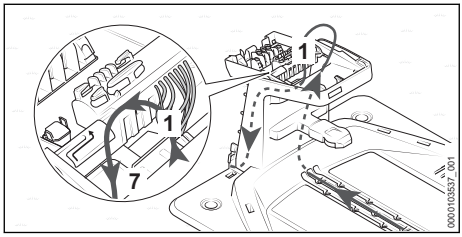
Lägga ned dockningsstationens (Team 3) styrtrådar



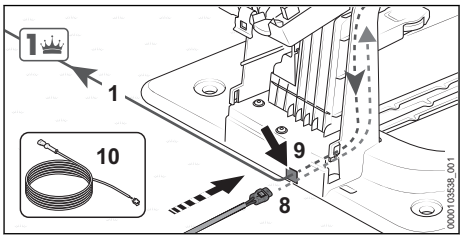
- Håll ett avstånd på minst a = 2 m till kanterna av klippområdet.
- Låt styrtråden (1) med en längd på b = 1 m gå över begränsningsslingan som läggs ned senare vid kanten på klippområdet.
- Lägg ned styrtråden (1) i klippområdet och lägg den i en rät vinkel till dockningsstationen (Team 3).



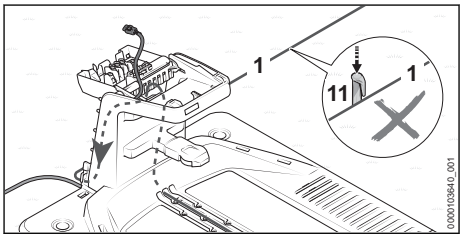
- Fäst styrtråden (1) direkt i bottenplattan (2) med en fästspik (3).
- Vira av tillräckligt med tråd från trådrullen och kapa med en avbitartång.
  Längden på tråden måste räcka för att styrtråden ska kunna dras och anslutas genom dockningsstationen (Team 3) och bakom dockningsstationen till huvuddockningsstationen (Team 1).
- Stick in styrtråden (1) i den mellersta genomföringen (4) och mata igenom.
  Styrtråden (1) skjuts uppåt inne i dockningsstationen (Team 3).
- Dra styrtråden (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen (5) och fixeras av hakarna (6).



- Stick in styrtråden (1) uppifrån i den vänstra öppningen (7) och mata igenom.
  Styrtråden (1) kommer ut baktill genom öppningen för laddkabeln.

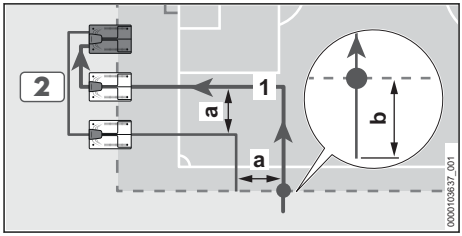


- Dra styrtråden (1) bakom dockningsstationen (Team 3) till huvuddockningsstationen (Team 1).
- Stick in kontakten (8) i öppningen (9) för laddkabeln och mata igenom laddkabeln (10).
  Laddkabeln (10) skjuts sedan uppåt inuti dockningsstationen.



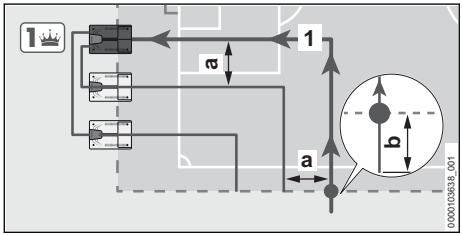
Styrtråden (1) fästs vid en senare tidpunkt till huvuddockningsstationen (Team 1) med fästspikar (11).

Lägga ned dockningsstationens (Team 2) styrtrådar

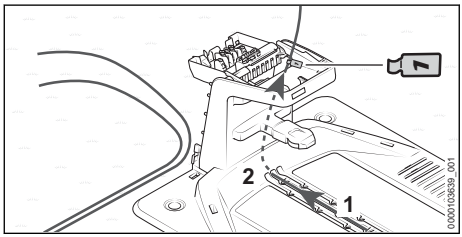


- Dra styrtråden (1) till dockningsstationen (Team 2) på samma sätt som beskrivs för dockningsstation (Team 3). Håll minsta avstånd på a = 2 m till redan nedlagd styrtråd.
- Låt styrtråden (1) med en längd på b = 1 m gå över begränsningsslingan som läggs ned senare vid kanten på klippområdet.

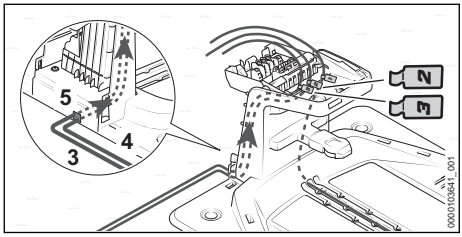
Lägga ned dockningsstationens (Team 1) styrtrådar



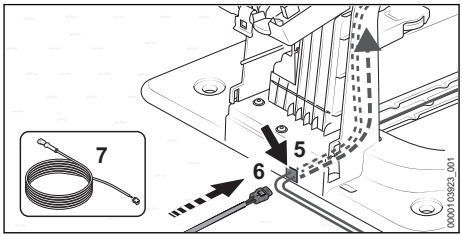
- Lägg ned styrtråden med ett minsta avstånd på a = 2 m till redan nedlagd styrtråd till huvuddockningsstationen (Team 1).
- Låt styrtråden (1) med en längd på b = 1 m gå över begränsningsslingan som läggs ned senare vid kanten på klippområdet.
- Fäst styrtråden direkt i bottenplattan med en fästspik.
- Vira av tillräckligt med tråd från trådrullen och kapa med en avbitartång.
  Längden på tråden måste räcka för att styrtråden ska kunna dras och anslutas genom huvuddockningsstationen (Team 1).
- Dra styrtråden på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och fixeras av hakarna.



- Stick in styrtråden (1) i den mellersta genomföringen (2) och mata igenom.
  Styrtråden skjuts uppåt inne i huvuddockningsstationen (Team 1).
- Märk ut styrtråden närmast huset med passande kabelmarkeringspenna.
  Märkningen underlättar anslutning till rätt klämma senare.



- Stick in dockningsstationernas (Team 2 och Team 3) styrtrådar (3 och 4) i öppningen (5) för laddkabeln och mata igenom styrtrådarna.
  Styrtrådarna skjuts sedan uppåt inuti dockningsstationen.
- Märk ut styrtrådarna närmast huset med passande kabelmarkeringspenna.
  Märkningen underlättar anslutning till rätt klämma senare.



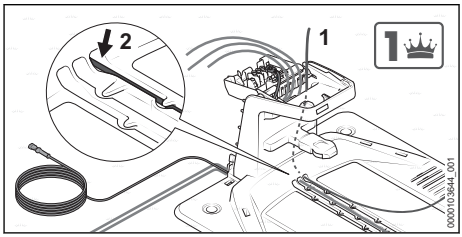
- Stick in kontakten (6) i öppningen (5) och mata igenom laddkabeln (7).
  Laddkabeln (7) skjuts sedan uppåt inuti dockningsstationen.

5.5 Dra begränsningsslinga

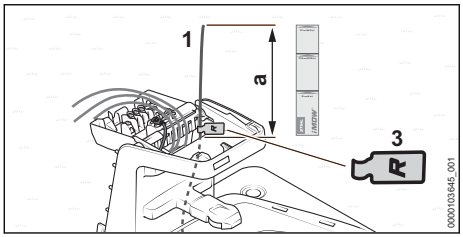
5.5.1 Dra begränsningsslingan

Lägga ned begränsningsslingan till styrtrådarna

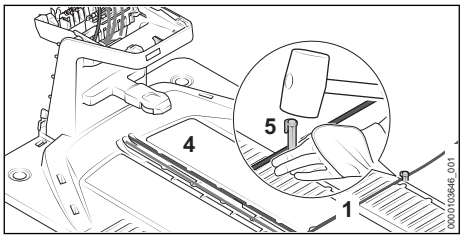
Huvuddockningsstationen (Team 1) fungerar som en utgångspunkt för nedläggning av begränsningsslingan. Begränsningsslingan läggs ned medsols.



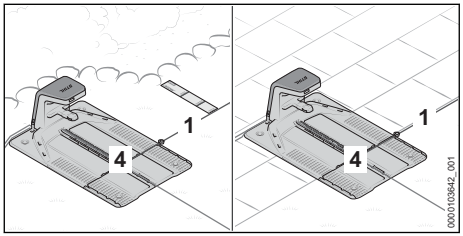
- Stick in trådänden (1) i den högra genomföringen (2) och mata igenom.
  Begränsningsslingan (1) skjuts uppåt inne i huvuddockningsstationen (Team 1).



- Fortsätt mata igenom begränsningsslinga (1) tills den skjuter upp ovanför och uppgår till en längd på a = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler).
- Märk ut början på tråden (1) närmast huset med en passande kabelmarkeringspenna (3). Märkningen underlättar anslutning till rätt klämma senare.



- Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan (4) att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad med hakarna.
- Fäst begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (4) till huvuddockningsstationen med en fästspik (5).

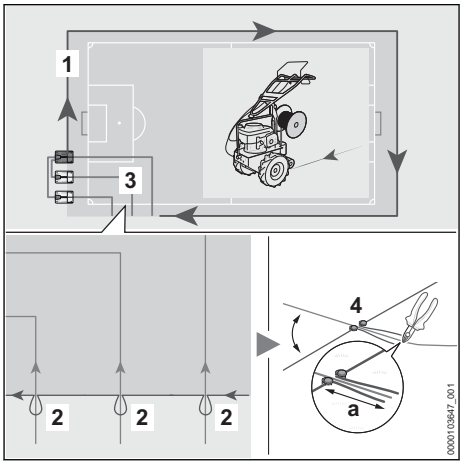


- Lägg ned begränsningsslingan (1) på så sätt att följande villkor uppfylls:
  - Begränsningsslingan (1) är dragen åt sidan från bottenplattan (4) och nedlagd med ett avstånd på 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) från hinder längs den körbara ytan.
  - Begränsningsslingan är dragen åt sidan från bottenplattan (4) och nedlagd längs den körbara ytan.

Lägga ned anslutningsställen för styrtrådarna

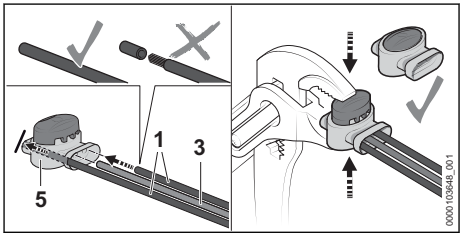
⚠ OBS!

- För att inte skada trådarna vid gräsmatteskötsel eller vid spel och lek, bör trådarna läggas ned under gräsmattan.

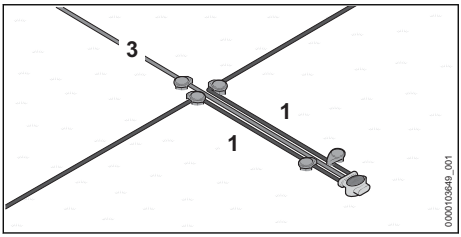


Vid installation av den omgivande begränsningsslingan (1) måste anslutningsställena (2) för styrtrådarna (3) läggas ned:

- Sätt fast begränsningsslingan (1) på de avsedda ställena med en fästspik (4).
- Lägg begränsningsslingan (1) som en ögla med en längd på a = 15 cm och fäst med ytterligare en fästspik (4).
- Kapa begränsningsslingan (1) i änden på trådöglan, t.ex. med en avbitartång.
- Lägg ned styrtråden (3) i mitten mellan ändarna på begränsningsslingan (1).
- Alla trådändar ska ha samma längd a = 15 cm.



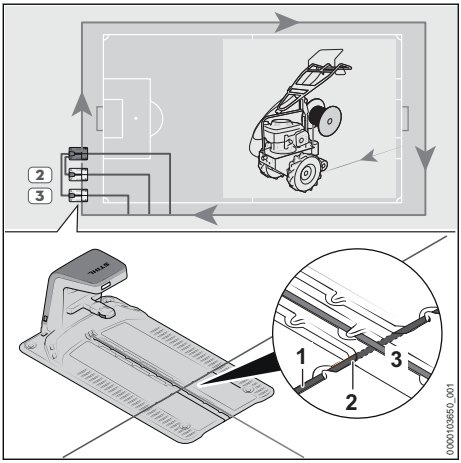
- Stick in ändarna på begränsningsslingorna (1) och styrtråden (3) så långt det går i kabelkopplingen (5).
  Trådändarna får inte avisoleras.
- Tryck ihop kabelkopplingen (5) så mycket det går med en tång.



- Placera begränsningsslingorna (1) och styrtråden (3) parallellt och tätt intill varandra utan att trådarna korsar varandra.
- Fäst trådarna med fler fästspikar.
- Fortsätt dra begränsningsslinga (1) runt klippområdet.

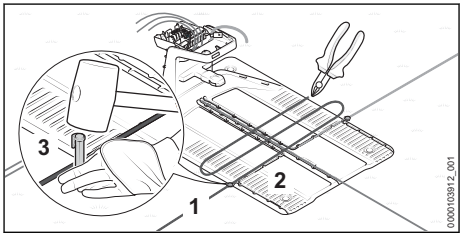
Lägga ned begränsningsslinga till dockningsstationerna (Team3) och (Team 2)

Beroende på marken kan begränsningsslingan läggas ned genom bottenplattorna till dockningsstationerna eller under bottenplattorna.

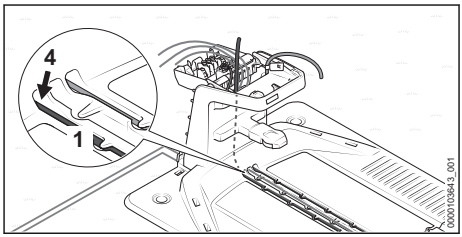


- Om begränsningsslingan (1) dras genom dockningsstationen:
  - Stick in och mata igenom begränsningsslingan (1) i genomföringen (2) på sidan av bottenplattan på dockningsstationen.
  - Dra igenom begränsningsslingan (1) under styrtråden (3).
  - Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad med hakarna.
  - Upprepa förfaringssättet fram till huvuddockningsstationen (Team 1).

Lägga ned huvuddockningsstationens (Team 1) begränsningsslinga

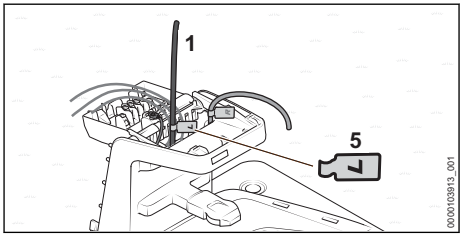


- Fäst begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (2) till huvuddockningsstationen (Team 1) med en fästspik (3).
- Mät upp två gånger bredden på bottenplattan med begränsningsslingan (1) och kapa sedan begränsningsslingan (1) med en avbitartång.



- Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad med hakarna.
- Stoppa in begränsningsslingan (1) i den vänstra genomföringen (4) och fortsätt mata på.

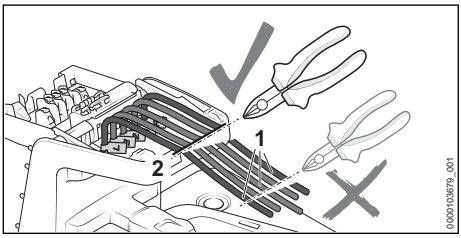
Trådänden (1) skjuts uppåt inne i dockningsstationen.



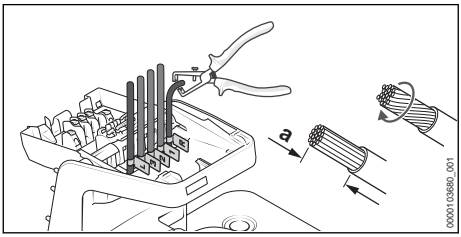
- Märk ut trådänden (1) närmast huset med en passande kabelmarkeringspenna (5).

5.6 Elanslutning av dockningsstation

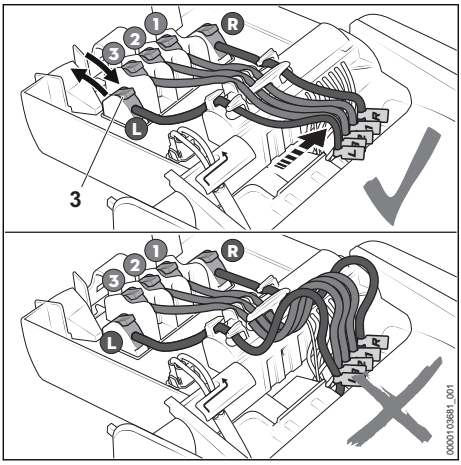
5.6.1 Ansluta begränsningsslinga och styrtråd



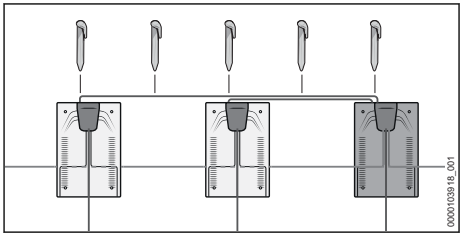
- Spänn trådändarna (1) lätt och skär till dem längs kanten (2) med en avbitartång.



- Avisolera trådändarna till en längd på a = 10 mm.
- Böj ner trådsträngarna så att inga står upp.



- Tilldela de märkta trådändarna till de olika klämmorna.
- Öppna spaken (3) till motsvarande klämma bakåt.
- Stick in den avisolerade trådänden i motsvarande klämma och fäll tillbaka spaken (3) för att stänga.
- Sätt fast begränsningsslingor och styrtrådar i kabelhållarna så att det inte bildas några kabelöglor.

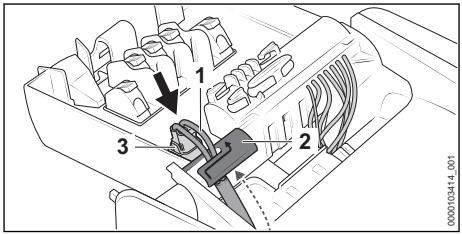


- Fäst styrtrådarna bakom dockningsstationen med fästspikar.

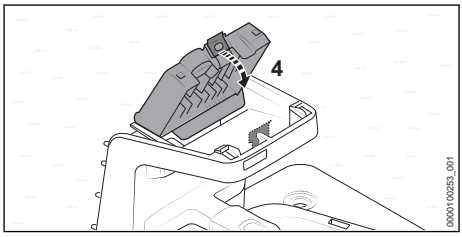
5.6.2 Ansluta laddkabeln

OBS!

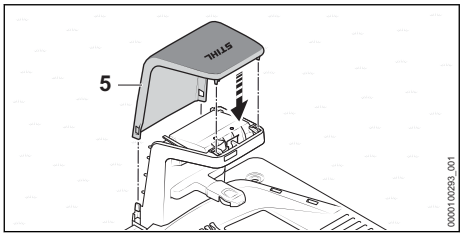
- Laddkabelns kontakter är skyddade mot smuts och damm i monterat tillstånd. Om kontakterna är smutsiga kan det uppstå driftstörningar på dockningsstationen.
  - Skydda öppna kontakter mot smuts.
  - Rengör smutsiga kontakter enligt anvisningarna i den här bruksanvisningen.



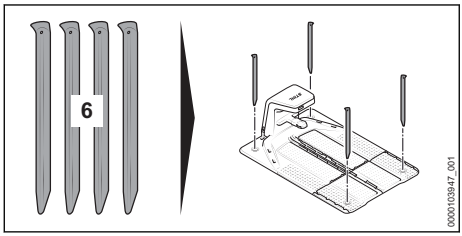
- Fixera laddkabeln (1) i kabelhållaren (2).
- Sätt i kontakten (3).
  Kontakten (3) hakar fast på båda sidor, vilket går att höra och se.



- Fäll fram skyddet (4).
  Skyddet (4) hakar på plats, vilket går att höra och se.



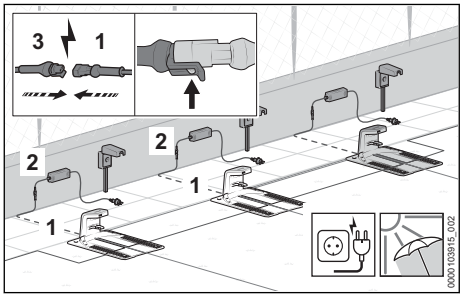
► Sätt på kåpan (5).
Kåpan (5) hakar på plats, vilket går att höra.



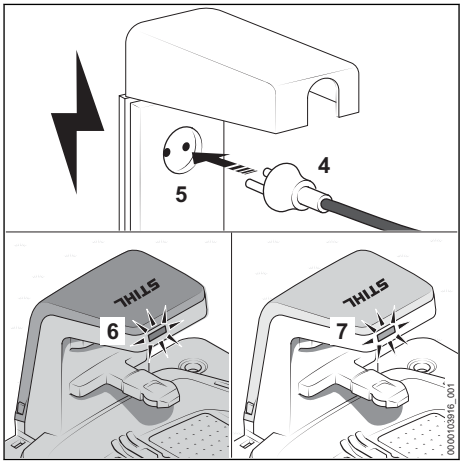
► Sätt fast alla dockningsstationer med fyra markspikar (6) i marken.

Anslut laddkablar för alla övriga dockningsstationer på så sätt som det beskrivs i det här kapitlet.

5.6.3 Dra laddkabeln och ansluta nätdelen



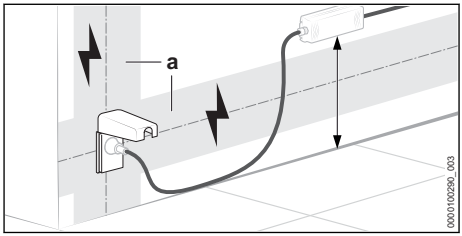
► Dra laddkabeln (1) till stället där nätdelen (2) är placerad.
► Välj placering av nätdelen (2) så att följande villkor är uppfyllda:
– Nätdelen (2) och anslutningsledningen befinner sig utanför klippområdet.
– Det finns ett lämpligt eluttag inom räckhåll för nätdelen (2).
– Nätdelen (2) ligger på ett jämnt och inte konstant vått underlag.
– Nätdelen (2) har lyfts upp från marken om den kan utsättas för långvarig väta.
– Om möjligt: placeringen ger skydd från väderpåverkan och direkt solljus.
► Dra laddkabeln så att följande villkor är uppfyllda:
– Laddkabeln (1) befinner sig utanför klippområdet.
– Laddkabeln (1) är dragen så att ingen kan snubbla på den.
– Laddkabeln (1) är inte spänd eller ihoptrasslad.
– Laddkabeln (1) är inte ihoptrasslad och ligger inte under dockningsstationen.
– Laddkabeln (1) ligger inte på ett konstant vått underlag.
► Koppla ihop laddkabeln (1) med kontakten (3) till nätdelen (2) så att den klickar på plats helt.



► Sätt i kontakten (4) i ett korrekt installerat eluttag (5).
LED-lampan (6) på huvuddockningsstationen (Team 1) lyser grönt. LED-lamporna (7) på de andra dockningsstationerna blinkar rött.

5.6.4 Montera nätdelen på väggen

Nätdelen kan monteras på en vägg.



► Montera nätdelen enligt följande:
– Lämpligt fastsättningsmaterial används.
– Nätdelen är vågrät.
Följande avstånd bibehålls:
– Nätdelen befinner sig utanför området (a) för möjliga elinstallationer.
– Ett lämpligt eluttag finns inom räckhåll för nätdelen.
– Om möjligt: placeringen ger skydd från väderpåverkan och direkt solljus.

5.7 Upprätta team

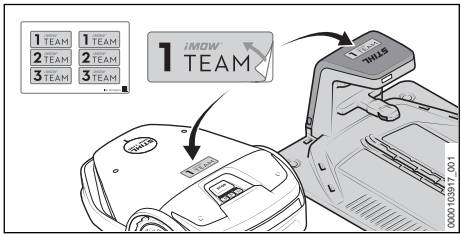
5.7.1 Förbereda Team

Återställa robotgräsklipparen

Om en robotgräsklippare tidigare har använts som enskild robot eller i ett annat Team, måste alla inställningar återställas till standardinställningar via appen "MY iMOW®", 🕮 9.2.

Gör inställningar på robotgräsklippare först efter det att du har avslutat Team-inställningarna via appen "MY iMOW®" eller via den STIHL-anslutna portalen.

Märka robotgräsklippare och dockningsstationer som Team

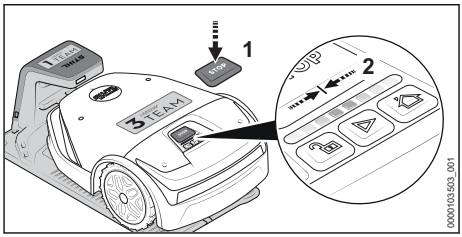


► Märk robotgräsklippare och tillhörande dockningsstation med de klistermärken som medföljer.

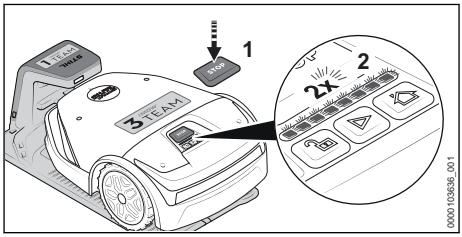
Ordningsföljd från höger till vänster:
– Huvuddockningsstation (Team 1)
– Dockningsstation (Team 2)
– Dockningsstation (Team 3)

Aktivera spärren

För att ställa in Team-funktionen måste spärren på robotgräsklipparen vara aktiverad.



► Tryck på ”STOP” (1).
Robotgräsklipparen stoppas och spärras.
► Tryck på ”STOP“ (1) och håll kvar tills ljusindikatorn (2) lyser helt rött.



► Tryck på ”STOP” (1).
Ljusindikatorn (2) blinkar två gånger. Robotgräsklipparens spärr är aktiverad.

Avaktivera PIN-skyddet

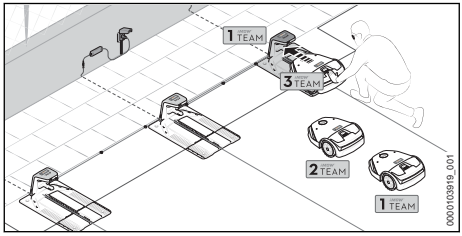
För att ställa in Team-funktionen, måste PIN-skyddet på robotgräsklipparen vara avaktiverat.
► Om PIN-skyddet är aktivt, kan det avaktiveras i appen "MY iMOW®".

5.7.2 Ställa in Team

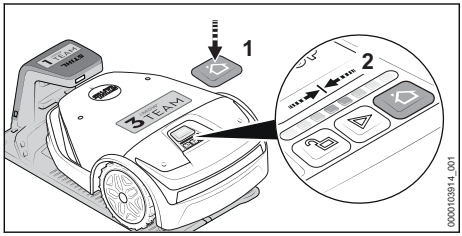
Inställningen av Team-funktionen måste genomföras för varje enskild robotgräsklippare med tillhörande dockningsstation och i fallande ordningsföljd:
– Team 3
– Team 2
– Team 1

För att ställa in Team-funktionen måste den berörda robotgräsklipparen sättas in i huvuddockningsstationen (Team 1).

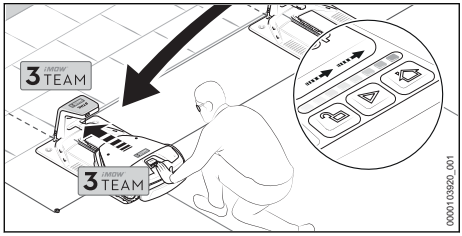
Ställa in Team 3



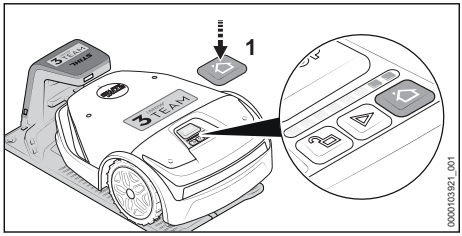
► Skjut in robotgräsklipparen (Team 3) så långt det går i huvuddockningsstationen (Team 1).



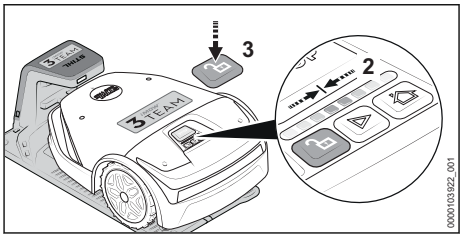
► Tryck på ”HEM“ (1) och håll kvar tills ljusindikatorn (2) lyser helt gult.
Team-konfigurationen är aktiv och ljusindikatorn (2) lyser gult från vänster till höger.



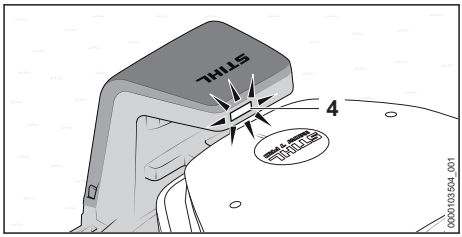
► Ta ur robotgräsklipparen (Team 3) från huvuddockningsstationen och skjut in den så långt det går i målstationen (Team 3).



► Tryck på ”HEM” (1).
Målstationen bekräftas.



► Tryck på ”LÅS“ (3) och håll kvar tills ljusindikatorn (2) lyser helt vitt.
Robotgräsklipparens spärr är avaktiverad.



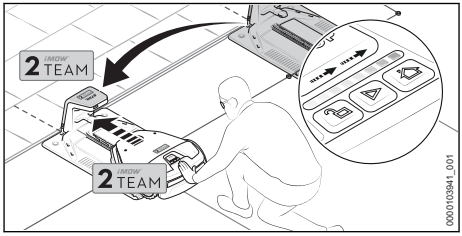
► Tryck på anvisad tangentkombination.
LED-lampan (4) på dockningsstationen (Team 3) blinkar vitt.

Inställningar för Team 3 är färdiga. Robotgräsklipparen är beredd att klippa.

Ställa in Team 2

Inställningar för Team-funktionen för Team 2 görs på samma sätt som beskrivits för Team 3.

► Skjut in robotgräsklipparen (Team 2) så långt det går i huvuddockningsstationen (Team 1).
► Tryck på ”HEM“ och håll kvar tills ljusindikatorn lyser helt gult.
Team-konfigurationen är aktiv och ljusindikatorn lyser gult från vänster till höger.



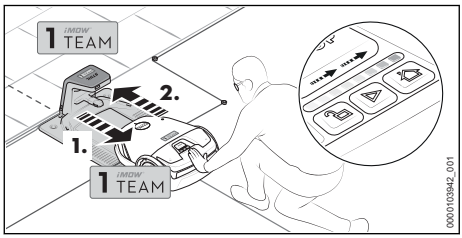
► Ta ur robotgräsklipparen (Team 2) från huvuddockningsstationen och skjut in den så långt det går i målstationen (Team 2).
► Tryck på ”HEM”.
Målstationen bekräftas.
► Tryck på ”LÅS“ och håll kvar tills ljusindikatorn lyser helt vitt
Robotgräsklipparens spärr är avaktiverad.

► Tryck på anvisad tangentkombination.
LED-lampan på dockningsstationen (Team 2) blinkar vitt.

Ställa in Team 1

Inställningar för Team-funktionen för Team 1 görs på samma sätt som beskrivits för Team 3 och Team 2.

► Skjut in robotgräsklipparen (Team 1) så långt det går i huvuddockningsstationen (Team 1).
► Tryck på ”HEM“ och håll kvar tills ljusindikatorn lyser helt gult.
Team-konfigurationen är aktiv och ljusindikatorn lyser gult från vänster till höger.



► Ta ur robotgräsklipparen (Team 1) från huvuddockningsstationen (Team 1) och skjut in den igen så långt det går i huvuddockningsstationen.
► Tryck på ”HEM”.
Målstationen bekräftas.
► Tryck på ”LÅS“ och håll kvar tills ljusindikatorn lyser helt vitt
Robotgräsklipparens spärr är avaktiverad.
► Tryck på anvisad tangentkombination.
LED-lampan på dockningsstationen (Team 1) blinkar vitt.

Avsluta Teaminställningarna

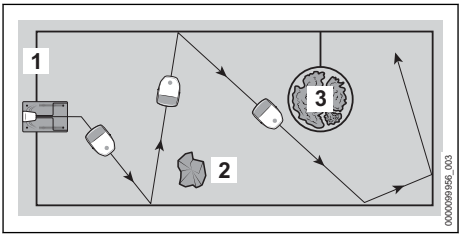
Gör inställningar på robotgräsklipparen först efter det att du har avslutat Team-inställningarna via appen "MY iMOW®" eller via den STIHL-anslutna portalen.
De viktigaste inställningarna för Team-funktionen är:
– Fastställ samma klipphöjd för alla robotgräsklipparna
– Upprätta ett klippschema och bestäm en tidszon
– Ställ in regnsensorn
– Definiera startdistans

För att ställa in startdistansen, måste PIN-skyddet på robotgräsklipparen vara avaktiverat.
► Om PIN-skyddet är aktivt: avaktivera PIN-skyddet i appen "MY iMOW®".

6 Använda robotgräsklippare som ensam enhet

6.1 Funktionsbeskrivning

6.1.1 Funktionsbeskrivning



Robotgräsklipparen klipper gräset enligt slumpmässigt utvalda vägar. För att robotgräsklipparen ska veta var gränserna för klippområdet går måste en begränsningsslinga (1) dras omkring klippområdet.

Begränsningsslingan (1) överför en signal till robotgräsklipparen. Signalen genereras av dockningsstationen.

Fasta hinder (2) i klippområdet registreras av robotgräsklipparen med hjälp av ultraljudssensorer och en stötsensor.

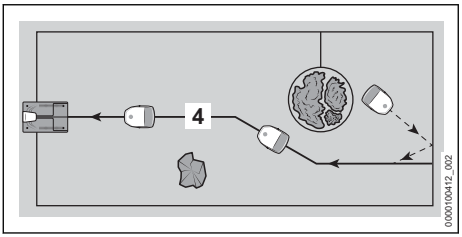
Om robotgräsklipparen upptäcker ett fast hinder (2) sänker den hastigheten, stöter emot det fasta hindret och åker sedan vidare i en annan riktning.

Områden (3), som robotgräsklipparen inte får åka i och hinder som den inte får stöta emot måste avgränsas från resten av klippområdet med en begränsningsslinga (1).

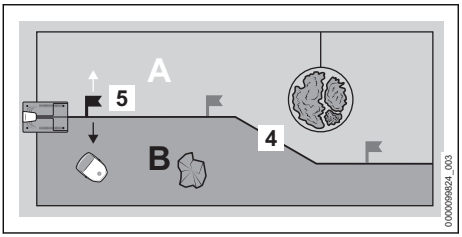
När robotgräsklipparen registrerar ett avgränsat området (3) sänker den hastigheten och åker sedan vidare i en annan riktning.

I klippningsläget lämnar robotgräsklipparen dockningsstationen automatiskt och klipper gräset.

Robotgräsklipparen manövreras via appen ”MY iMOW®” och knapparna på manöverpanelen på robotgräsklipparen. Ljusindikatorn på robotgräsklipparen och ett artificiellt genererat språkmeddelande informerar om robotgräsklipparens aktuella status.

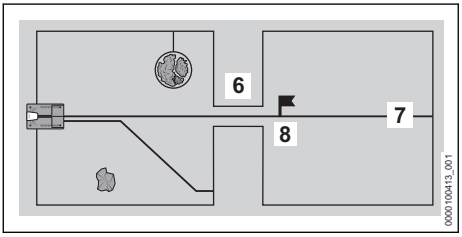


Om batterinivån är låg söker robotgräsklipparen efter närmaste styrtråd (4) under klippningen. Om en styrtråd (4) hittas åker robotgräsklipparen automatiskt tillbaka till dockningsstationen med hjälp av styrtråden. På dockningsstationen laddas batteriet igen. Det måste finnas minst en styrtråd (4) dragen i klippområdet. Högst tre styrtrådar får dras. Om klippningen ska avbrytas eller batteriet laddas kan robotgräsklipparen skickas direkt tillbaka till dockningsstationen via appen ”MY iMOW®” eller med tryckknappen ”Hem“.



På en styrtråd (4) kan man ställa in upp till tre startpunkter (5). Robotgräsklipparen kan åka till en specifik startpunkt och börja klippa därifrån.

Med hjälp av styrtråden (4) kan klippområdet delas in i flera zoner (exempelvis A och B). Zonerna definieras med en startpunkt (5). Med utgångspunkt i den valda startpunkten kan robotgräsklipparen styras åt vänster eller höger till önskad zon. Därefter kan robotgräsklipparen klippa specifikt i den valda zonen. Startpunkter och zoner hanteras i appen ”MY iMOW®” och kan tas med i beräkningen i klippschemat.



Om det finns en trång passage (6) i klippområdet klipper robotgräsklipparen i denna passage om ett visst minimiavstånd mellan begränsningsslingorna hålls. Om minimiavståndet inte upprätthålls måste en styrtråd (7) dras genom den trånga passagen (6). Styrtråden (7) leder sedan robotgräsklipparen genom den trånga passagen (6) och fram till en startpunkt (8). Från den nya startpunkten (8) kan robotgräsklipparen klippa klippområdet efter den trånga passagen (6). Hur ofta robotgräsklipparens startpunkt (8) justeras kan styras i appen ”MY iMOW®” och läggas in i klippschemat.

6.2 Göra klippområdet och robotgräsklipparen redo för användning

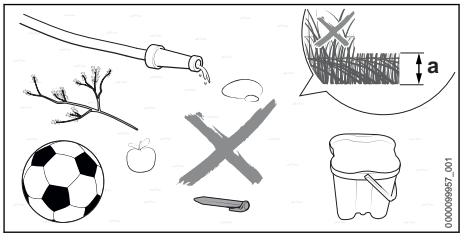
6.2.1 Planera och förbereda klippområdet

Innan robotgräsklipparen tas i drift måste klippområdet planeras och förberedas. Det möjliggör en stabil installation och en problemfri drift och eventuella felkällor åtgärdas.

Planera klippområdet

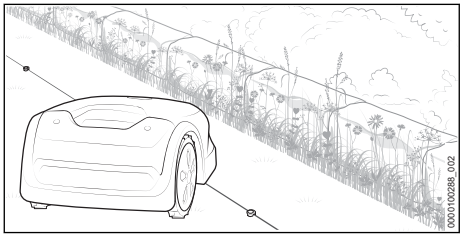
- ► Sätt dig in beskrivningarna för dockningsstationen och tråddragningen i nästföljande kapitel.
- ► Överför informationen till den egna trädgården:
  - – Klippområdets kontur
  - – Dockningsstationens position
  - – Begränsningsslingans placering (observera de återgivna avstånden från kant till kant och exemplen på tråddragning)
  - – Styrtrådens/styrtrådarnas placering (minst en, max. tre)

Förbereda klippområdet

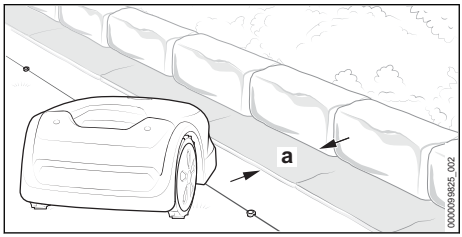


- ► Avlägsna föremål som ligger i vägen.
- ► Ta bort metalliskt, magnetiskt och elektriskt ledande material och gamla begränsningsslingor.

- Klipp gräsmattan med en gräsklippare i den klipphöjd som sedan även ställs in för robotgräsklipparens drift. Klipphöjdens standardinställning är a = 4 cm.
- Jämna till hål och större ojämnheter.
- Om marken är hård och torr: vattna klippytan lätt så att det blir lättare att slå i fästspikar.



- Robotgräsklipparens konstruktion gör att den lämnar en remsa med oklippt gräs längs med alla ytor som inte går att köra på. Dessa remsor kan t.ex. användas för att så blomfröer och skapa ett blomrikt område för insekter.



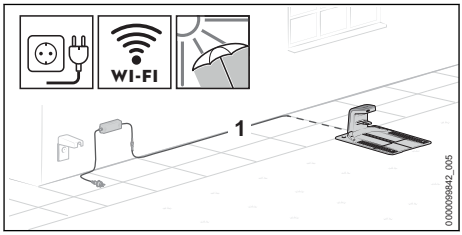
- Om man inte vill ha gräsremsor som kant på icke körbara ytor: lägg kantstenar eller plattor med en bredd på minst a = 24 cm längs dessa ytor.

6.2.2 Förbereda robotgräsklipparen för användning

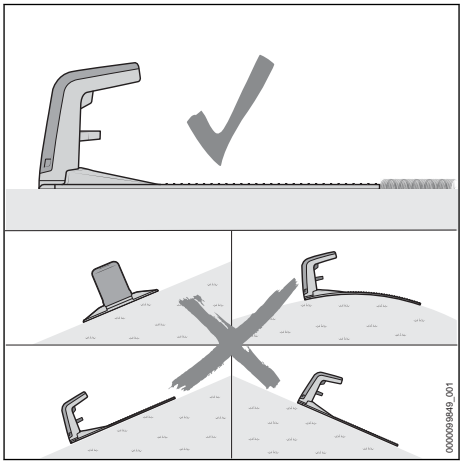
- Ta bort förpackningsmaterial och transportsäkringar.
- Kontrollera att följande komponenter befinner sig i säkert skick:
  - Robotgräsklippare, 🕮 4.6.1
  - Klippaggregat, 🕮 4.6.2
  - Batteri, 🕮 4.6.3
  - Dockningsstation och nätdel, 🕮 4.6.4
- Upprätta dockningsstation, 🕮 6.3
- Dra begränsningsslinga, 🕮 6.4
- Slutföra dragning av begränsningsslinga, 🕮 6.5.1
- Dra styrtråd, 🕮 6.6.1
- Ansluta dockningsstationen till strömförsörjningen, 🕮 6.7.1
- Ladda robotgräsklipparen, 🕮 6.8.1
- Ansluta till Bluetooth®-gränssnitt, 🕮 7.1
- Om stegen inte kan genomföras: Använd inte robotgräsklipparen och uppsök en STIHL-återförsäljare.

6.3 Upprätta dockningsstation

6.3.1 Allmänna anvisningar



- Välj placering av dockningsstationen så att följande villkor är uppfyllda:
  - Laddkabeln (1) kan dras utanför klippområdet till lämpligt eluttag.
  - Dockningsstationen och nätdelen står på ett väl synligt ställe.
  - Dockningsstationen står i det klippområde som är störst eller som klipps oftast.
  - Om möjligt: placeringen ger skydd från väderpåverkan och direkt solljus.
  - Om möjligt: dockningsstationen står inom mottagningsområdet för ett trådlöst nätverk (WLAN-anslutning).
  - Om möjligt: dockningsstationen står i ett klippområde med lutning längst ner i en sluttning.



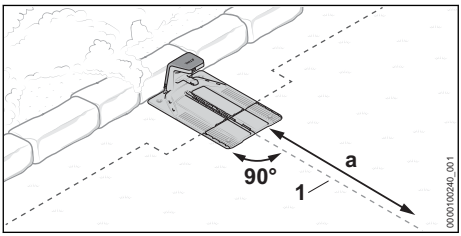
- Upprätta dockningsstationen så att följande villkor är uppfyllda:
  - Dockningsstationen står på ett plant underlag.
  - Dockningsstationens öppning pekar framåt i riktning mot klippområdet.
  - Dockningsstationen är vågrätt placerad och lutar inte åt sidan, framåt eller bakåt.
  - Bottenplattan böjer sig inte och ligger plant mot marken.

6.3.2 Placera dockningsstationen

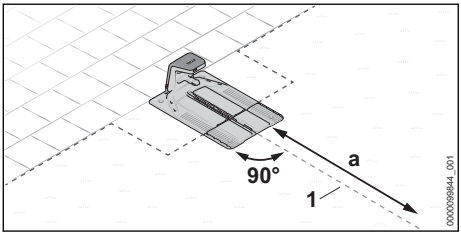
Dockningsstationens rätta position beror på var placeringen är planerad och på omgivningen där.

- Välj placering och upprätta dockningsstationen enligt beskrivningen.

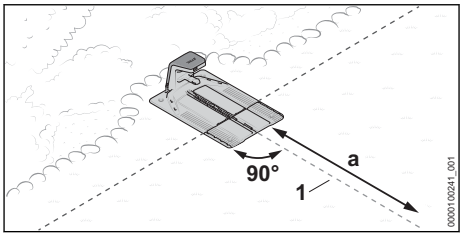
Ställa upp dockningsstation i klippområdet



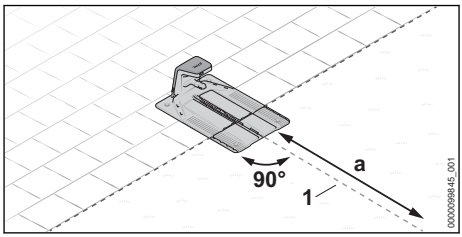
Dockningsstationen står på kanten av klippområdet mot en väg och styrtråden (1) kan dras med en längd på a = 2 m rakt från dockningsstationen till klippområdet.



Dockningsstationen står i kanten av klippområdet. Det går att köra på den angränsande ytan och styrtråden (1) kan dras på en längd av a = 2 m rakt från dockningsstationen till klippytan.



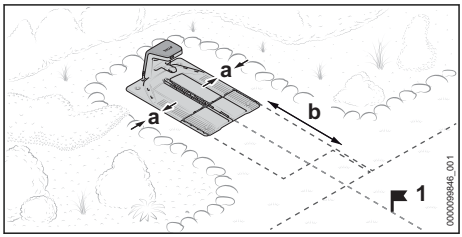
Dockningsstationen står delvis i en rabatt och delvis i klippområdet och styrtråden (1) kan dras med en längd på a = 2 m rakt från dockningsstationen till klippområdet.



Dockningsstationen står delvis i en körbar yta och delvis i klippområdet och styrtråden (1) kan dras med en längd på a = 2 m rakt från dockningsstationen till klippområdet.

- Förbereda dockningsstationen, 🕮 6.3.3.
- Ställ upp dockningsstationen i klippområdet, 🕮 6.3.4.

Upprätta dockningsstation utanför klippområdet



Dockningsstationen står utanför klippområdet.

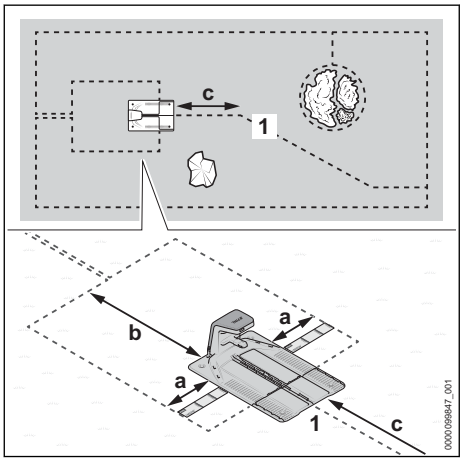
Sidoavståndet till angränsande ytor måste vara minst a = 15 cm.

Avståndet från den främre kanten på dockningsstationen till klippområdet måste vara minst b = 2 m.

Vid denna variant måste man fastställa en startpunkt (1) i klippområdet som avslutning på idrifttagningen. Robotgräsklipparen startar då klippningen från denna punkt och inte direkt från dockningsstationen. Startpunkter kan ställas in

via appen ”MY iMOW®”. Startpunktens startfrekvens (1) måste sättas på 100 % i appen.
- ► Förbereda dockningsstationen, 🕮 6.3.3.
- ► Upprätta dockningsstation utanför klippområdet, 🕮 6.3.5.

Upprätta dockningsstation i mitten av klippområdet



Dockningsstationen placeras som en ”ö” i mitten av klippområdet.

Vid denna variant leds begränsningsslingan runt dockningsstationen och bak till kanten av klippområdet. Styrtråden leds framåt mot kanten på klippområdet.

Sidoavståndet till angränsande ytor måste vara minst a = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler).

Avståndet från den bakre kanten av dockningsstationen till kanten på klippområdet måste uppgå till minst b = 2 m.

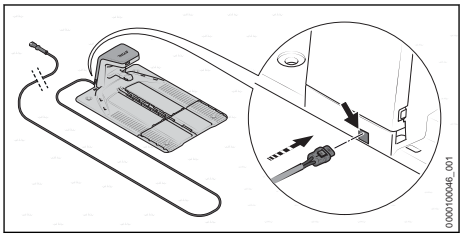
Styrtråden (1) måste kunna dras med en längd på c = 2 m rakt från dockningsstationen till klippområdet.
- ► Förbereda dockningsstationen, 🕮 6.3.3.
- ► Ställa upp dockningsstation i mitten av klippområdet, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Förbereda dockningsstationen

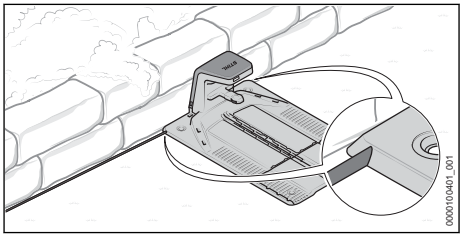
Ansluta laddkabeln

OBS!

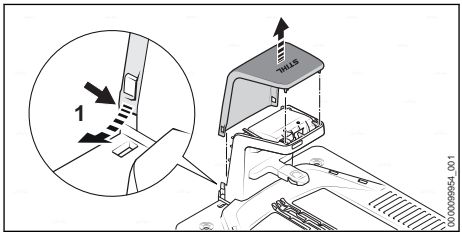
- ■ Laddkabelns kontakter är skyddade mot smuts och damm i monterat tillstånd. Om kontakterna är smutsiga kan det uppstå driftstörningar på dockningsstationen.
  - ► Skydda öppna kontakter mot smuts.
  - ► Rengör smutsiga kontakter enligt anvisningarna i den här bruksanvisningen.



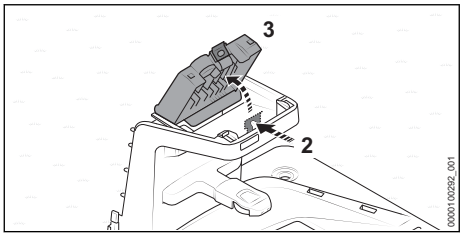
Laddkabeln kan anslutas bakifrån som standard.



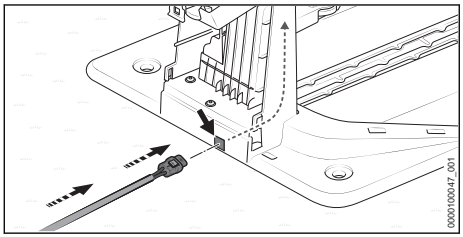
Om dockningsstationen står direkt mot en vägg kan laddkabeln även dras under bottenplattan. Laddkabeln kan dras åt vänster eller höger ut från bottenplattan.



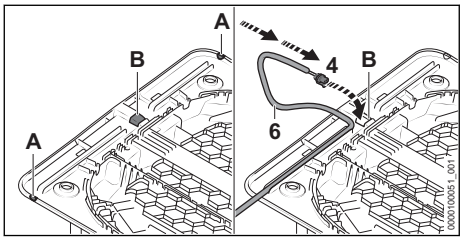
- ► Böj kåpan (1) lätt utåt på båda sidor och ta av den i en uppåtgående rörelse.



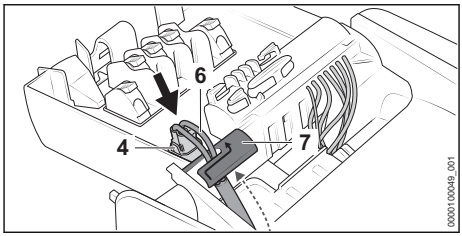
► Tryck på spärrspaken (2) och öppna skyddet (3).



► Om dockningsstationen ska anslutas bakifrån:
  ► Stick in kontakten (4) i genomföringen (5) och följ efter med laddkabeln (6). Laddkabeln (6) skjuts sedan uppåt inuti dockningsstationen.

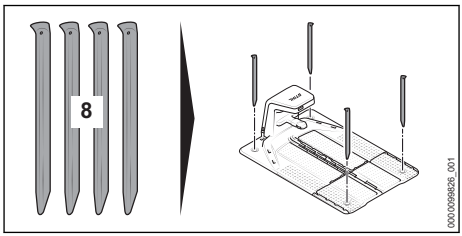


► Om dockningsstationen står direkt mot en vägg eller om laddkabeln ska föras åt sidan under bottenplattan:
  ► Öppna och grada av kanten på önskad sida av bottenplattan i läge (A).
  ► Skär ut och grada av en öppning (B) i mitten av bottenplattan.
  ► Stick in kontakten (4) i öppningen (B) och följ efter med laddkabeln (6). Laddkabeln (6) skjuts sedan uppåt inuti dockningsstationen.



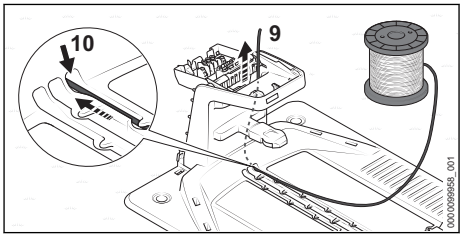
► Fixera laddkabeln (6) i kabelhållaren (7).
► Sätt i kontakten (4). Kontakten (4) hakar fast på båda sidor, vilket går att höra och se.

Sätta fast dockningsstationen

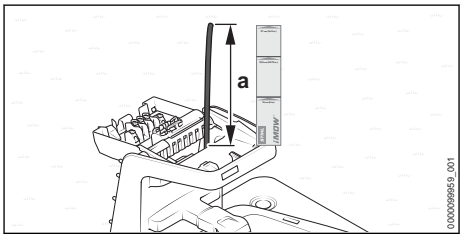


► Sätt fast dockningsstationen med fyra markspikar (8) i marken.

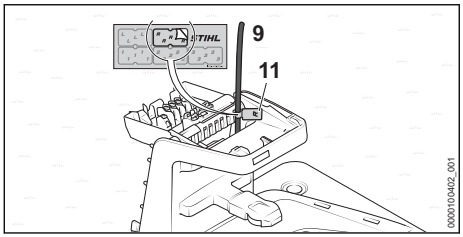
Föra in begränsningsslinga



► Stick in trådänden (9) i den högra genomföringen (10) och fortsätt mata på. Begränsningsslingan (9) skjuts uppåt inne i dockningsstationen.

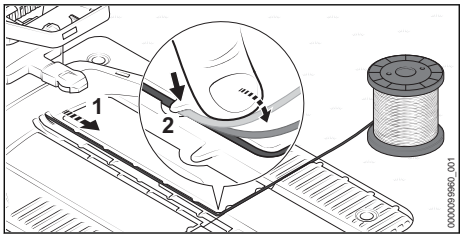


► Fortsätt mata på begränsningsslinga tills den uppgår till en längd som skjuter ut a = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) ovanför.

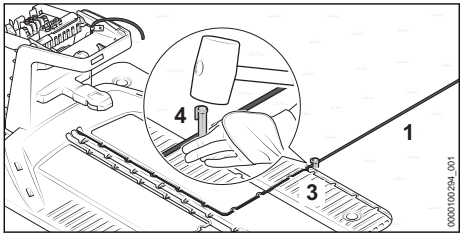


► Märk ut var trådänden (9) är närmast kåpan med passande kabelmarkeringspenna (11). Märkningen underlätter anslutning till rätt klämma senare.

6.3.4 Upprätta dockningsstation i klippområdet

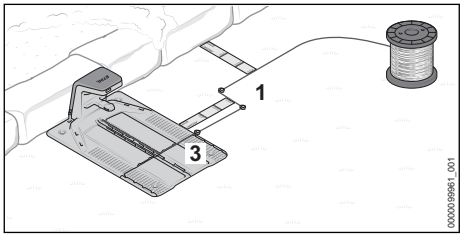


► Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad av hakarna (2).



► Fixera begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (3) med en fästspik (4).

Om dockningsstationen står mot en vägg:

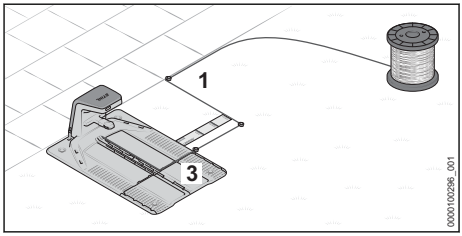


► För undan begränsningsslingan (1) 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) åt sidan från bottenplattan (3).

► För begränsningsslingan (1) parallellt med bottenplattan (3) mot kanten av klippområdet och håll avståndet 37 cm till väggen (längd: 1x iMOW® Ruler).

► Dra begränsningsslingan (1) medsols runt klippområdet, 🕮 6.4.

Om dockningsstationen står på en angränsande yta som går att köra på:

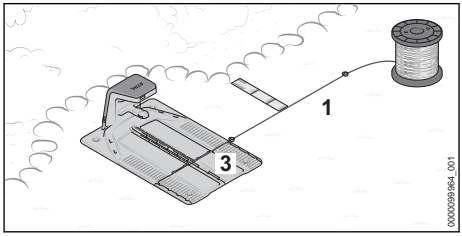


► För undan begränsningsslingan (1) 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) åt sidan från bottenplattan (3).

► För begränsningsslingan (1) parallellt med bottenplattan (3) mot kanten av klippområdet.

► Dra begränsningsslingan (1) medsols runt klippområdet, 🕮 6.4.

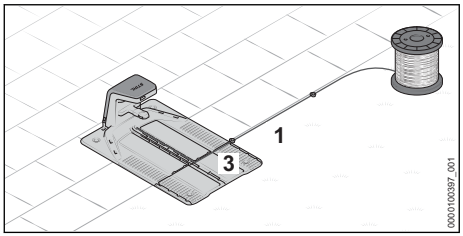
Om dockningsstationen delvis står i en rabatt och delvis i klippområdet:



► För undan begränsningsslingan (1) från bottenplattan (3) åt sidan och håll avståndet 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) parallellt med rabatten.

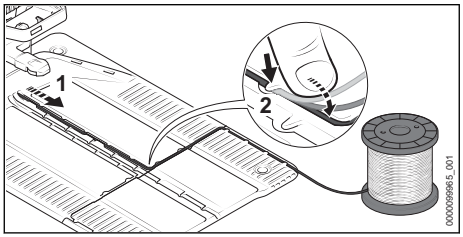
► Dra begränsningsslingan (1) medsols runt klippområdet, 🕮 6.4.

Om dockningsstationen delvis står på en körbar yta och delvis i klippområdet:

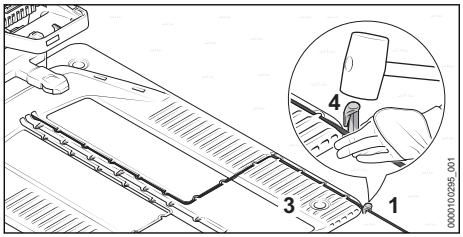


- För undan begränsningsslingan (1) från bottenplattan (3) åt sidan och dra slingan längs med den körbara ytan.
- Dra begränsningsslingan (1) medsols runt klippområdet, 🕮 6.4.

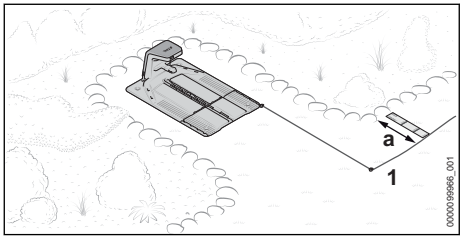
6.3.5 Upprätta dockningsstation utanför klippområdet



- Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad av hakarna (2).

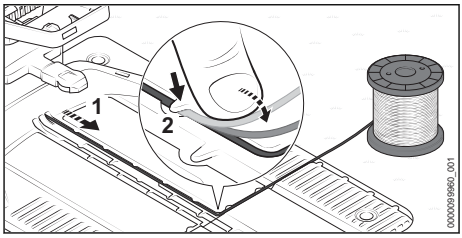


- Fixera begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (3) med en fästspik (4).

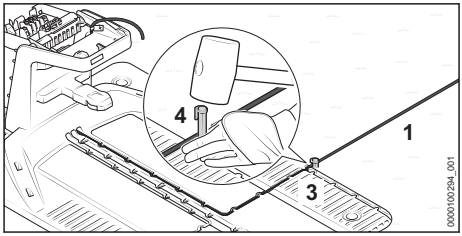


- För begränsningsslingan (1) framåt mot klippområdet.
  Rätt avstånd till kanten på klippområdet beror på om kanten är körbar eller om ett avstånd på a = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) måste hållas.
- Dra begränsningsslingan (1) medsols runt klippområdet, 🕮 6.4.

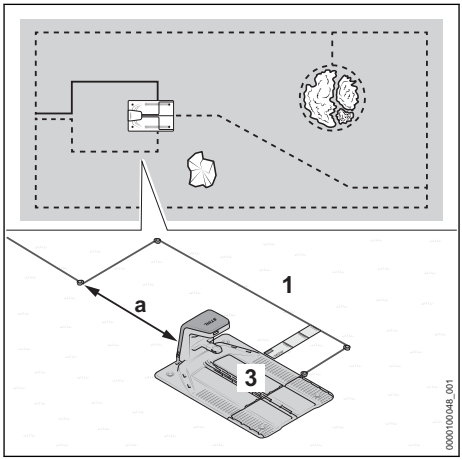
6.3.6 Upprätta dockningsstation i mitten av klippområdet



- Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad av hakarna (2).



- Fixera begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (3) med en fästspik (4).



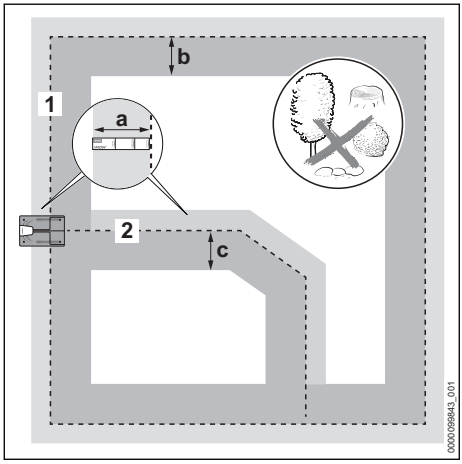
- För undan begränsningsslingan (1) minst 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) från bottenplattan (3) åt sidan.

- Dra begränsningsslingan (1) så att det är ett avstånd på minst a = 2 m bakom bottenplattan (3).
- För begränsningsslingan (1) i mitten bakom dockningsstationen till kanten på klippområdet.
  Beroende på den angränsande ytan måste rätt avstånd hållas till kanten av klippområdet.
- Dra begränsningsslingan (1) medsols runt klippområdet, 🕮 6.4.

6.4 Dra begränsningsslinga

6.4.1 Allmänna anvisningar

Testa begränsningsslingans och styrtrådens dragning i klippområdet



- Kontrollera att klippområdet längs begränsningsslingan och styrtråden är jämnt och så fritt från hinder som möjligt enligt följande mått:

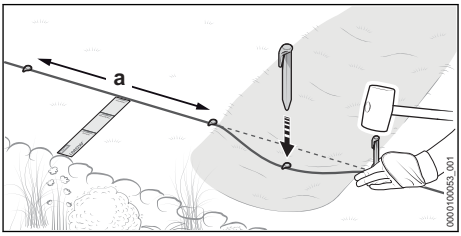
Begränsningsslinga (1)
- yttermått: a = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler)
- innermått: b = 1,2 m

Styrtråd (2)
- åt höger i körriktningen mot dockningsstationen: a = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler)
- åt vänster i körriktningen mot dockningsstationen: c = 1,2 m

Dra begränsningsslinga
- Dra begränsningsslingan medurs med början i dockningsstationen.
- Se till att begränsningsslingan inte veckas, kapas, spänns eller korsas.
- Säkerställ att begränsningsslingan inte korsar en styrtråd.

- Undantag: vid installation av en gångväg måste styrtråden korsa begränsningsslingan.
- Håll ett avstånd på minst 1 m till begränsningsslingor som tillhör intilliggande robotgräsklipparinstallationer.
- Säkerställ att begränsningsslingans längd inte överskrider 850 m.
- Begränsningsslingan och styrtråden får inte dras så att de ligger på olika djup.

Fästa begränsningsslinga och styrtråd

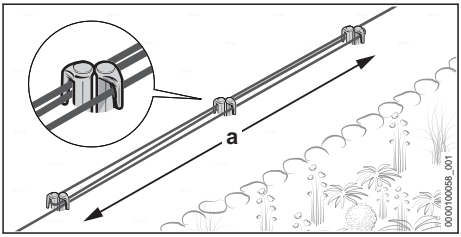


- Sätt fast begränsningsslingan och styrtråden med fästspikarna så att följande villkor är uppfyllda:
  – Avståndet mellan fästspikarna är högst a = 1 m.
  – Begränsningsslingan och styrtråden ligger platt mot marken överallt.
  – Fästspikarna är helt försänkta.

Dra reservtråd

Reservtråd underlättar korrigeringar vid tråddragning och ger utrymme för senare anpassningar. Exempel:
– En rabatt görs bredare och måste avgränsas på nytt.
– Buskar och plantor växer och begränsningsslingan måste ledas i en större båge runt växten.
– Begränsningsslingan kapades för kort vid dockningsstationen och kan inte kopplas ihop.

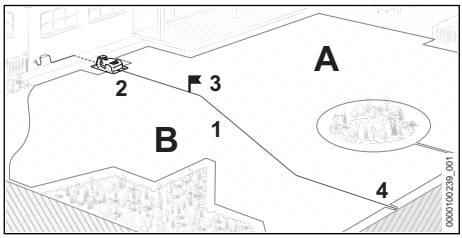
Det går att planera och dra en eller flera reservtrådar.



- ► Dra begränsningsslinga med en längd på a = 1 m parallellt och tätt intill och använd 2 fästspikar, utan att begränsningsslingorna korsar varandra.
- ► Fäst reservtråden i mitten med ytterligare två fästspikar.

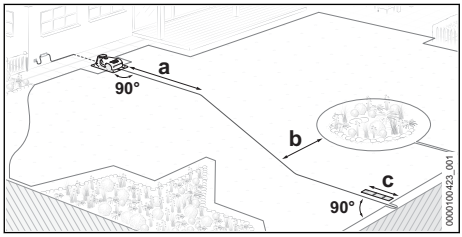
6.4.2 Planera styrtråd och placera ut anslutningsställen i begränsningsslingan

Dragningen av styrtråden eller styrtrådarna måste planeras noga i förväg. Redan när begränsningsslingan dras måste man ta hänsyn till placeringen av alla styrtrådar. Minst en och högst tre styrtrådar får dras.

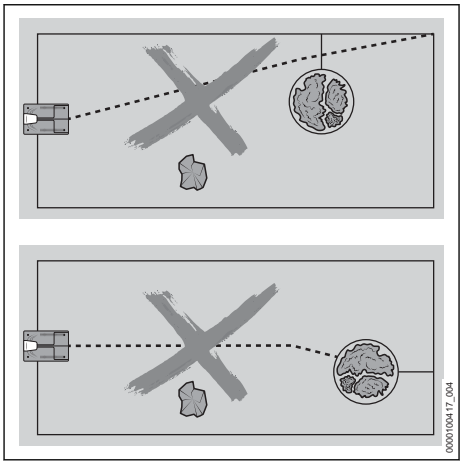


En styrtråd (1) har följande funktioner:
– Orienteringshjälp vid återgång till dockningsstationen (2)
– För att styra mot en startpunkt (3)
– För att dela in klippområdet i zoner (A och B)

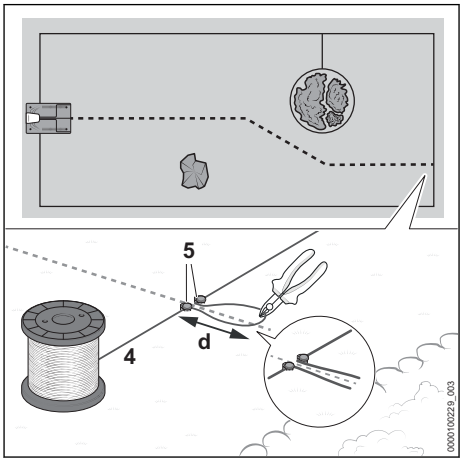
Styrtråden (1) dras från dockningsstationen (2) genom klippområdet och ansluts till den omgivande begränsningsslingan (4) på ett ställe som ligger så långt bort som möjligt. 🕮 6.6



- ► Planera styrtrådens placering så att följande villkor är uppfyllda:
– Styrtråden dras med en längd på a = 2 m rakt från dockningsstationen till klippområdet.
– Minimiavståndet mellan styrtråden och den omgivande begränsningsslingan är b = 27,5 cm
– Styrtråden leds med ett minimiavstånd på c = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) rakt och i rät vinkel till begränsningsslingan och ansluts.



– Styrtråden får inte korsa ett spärrområde.
– Styrtråden får inte anslutas till begränsningsslingan i ett hörn.
– Styrtråden får inte anslutas till begränsningsslingan i ett hörn.
– Styrtråden får inte korsa en begränsningsslinga.
Undantag: vid installation av en gångväg måste styrtråden korsa begränsningsslingan.
– Styrtråden får inte vara veckad eller spänd och får inte placeras så den korsar sig själv.



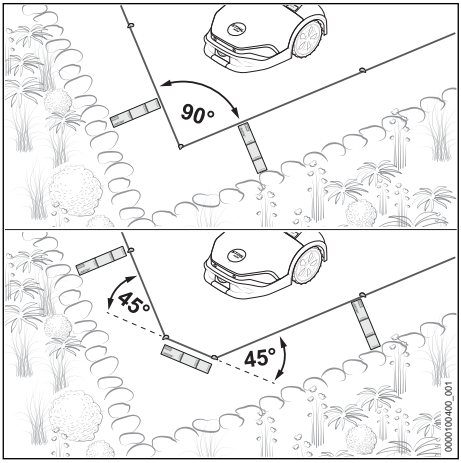
Vid installation av den omgivande begränsningsslingan (4) måste anslutningsstället för styrtråden fastställas:
- ► Sätt fast begränsningsslingan (4) på de avsedda ställena med en fästspik (5).

- ► Lägg begränsningsslingan (4) som en ögla med en längd på d = 15 cm och fäst med ytterligare en fästspik (5).
- ► Kapa begränsningsslingan (4) i änden på trådöglan, t.ex. med en avbitartång.
  I slutet av installationen kopplas trådändarna ihop med styrtråden. 🕮 6.6
- ► Fortsätt dra begränsningsslinga (4) runt klippområdet.

6.4.3 Hörn

Hörn med en vinkel på 90°

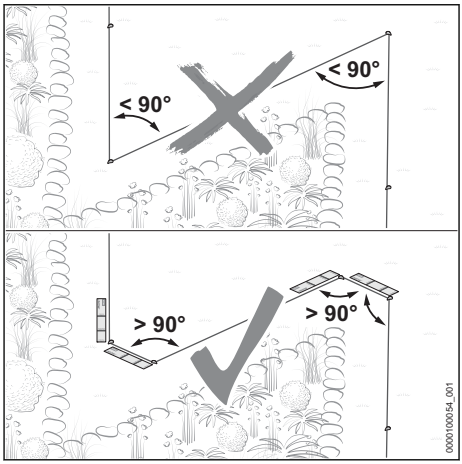
Hörn med en vinkel på 90° kan delas in i två hörn med en vinkel på 45° vardera. Det gör att robotgräsklipparen ändrar riktning på de här ställena på ett jämnare och mindre ryckigt sätt.



- ► Lägg begränsningsslinga tvärs över hörnet med en längd på minst 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler).

Spetsiga hörn med en vinkel på < 90°

Dela in spetsiga hörn med en vinkel på < 90° i två hörn. Det gör att robotgräsklipparen ändrar riktning på de här ställena på ett jämnare och mindre ryckigt sätt.

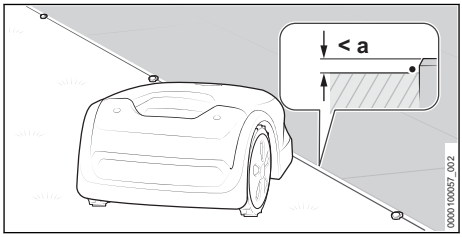


- ► Säkerställ att vinkeln inte blir mindre än 90° vid spetsiga hörn.
- ► Om vinkeln blir mindre än 90°: dela in vinkeln.
  - ► Skapa ett hörn med en vinkel som är större än 90°. Dra sedan begränsningsslingan med en längd på minst 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) rakt fram.
  - ► Skapa sedan ett hörn med en vinkel som är större än 90°. Dra sedan begränsningsslingan med en längd på minst 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) rakt fram.

6.4.4 Körbar yta

Robotgräsklipparen kan köra på ytor som ligger precis intill klippområdet om höjdskillnaden mellan den körbara ytan och klippområdet inte är mer än 1,5 cm. Underlaget måste vara fast och fritt från hinder.
Exempel:
– Terrass
– Asfalterad väg
– Kantstenar eller plattor intill gräsmatta

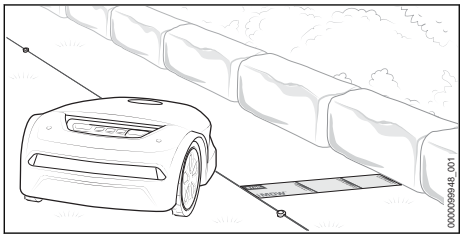
Om avståndet mellan begränsningsslingan och den körbara ytan hålls så litet som möjligt blir det mindre synliga kanter efter klippningen.



- Dra begränsningsslingan parallellt med den körbara ytan utan något avstånd.
  Maximal höjdskillnad mellan körbar yta och klippområde är a = 1,5 cm

6.4.5 Ej körbar yta

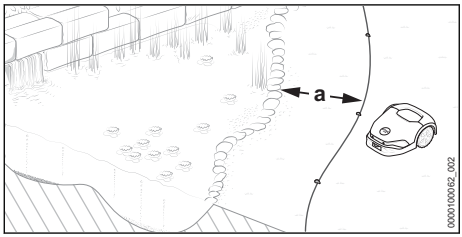
En yta är inte körbar om det hamnar hinder nära marken i klippområdet, om underlaget inte är fast eller om det är mycket ojämnt och om höjdskillnaden mellan klippområdet och den angränsande ytan är större än 1,5 cm.
Exempel:
– Mur eller staket
– Häckar eller buskar med grenar som sticker ut långt ner
– Stenparti eller grusad gång
– Underlag med mycket rötter eller andra ojämnheter



- Dra begränsningsslingan med ett avstånd på 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) parallellt med den icke körbara ytan.
- Om den ej körbara ytan befinner sig inom klippområdet: avgränsa den ej körbara ytan med en spärryta.

6.4.6 Vattenparti

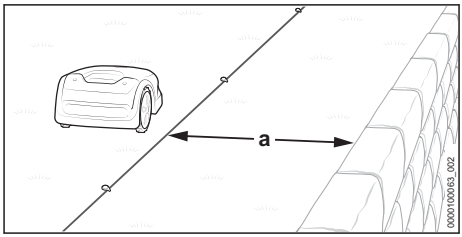
Till vattenpartier måste ett större trådavstånd hållas om vattenpartiet inte är avgränsat från klippområdet med ett fast och minst 10 cm högt hinder.
Exempel:
– Trädgårdsdamm
– Pool
– Bäck eller vattendrag



- Dra begränsningsslingan med ett avstånd på a = 1 m parallellt med vattenområdet.
- Om vattenpartiet ligger inom klippområdet: avgränsa vattenpartiet med en spärryta.

6.4.7 Fallkanter

Till fallkanter måste ett större trådavstånd hållas om fallkanten inte är avgränsad från klippområdet med ett fast och minst 10 cm högt hinder.
Exempel:
– Trappa
– Stödmur
– Graderad sluttning

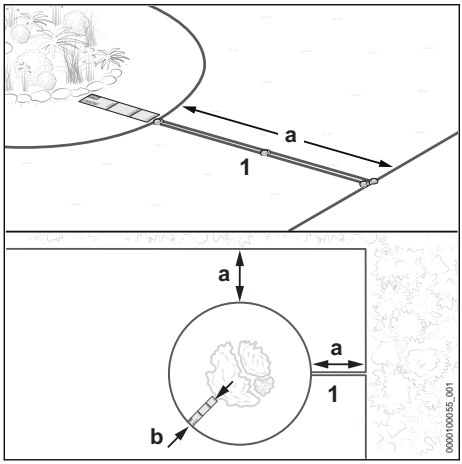


- Dra begränsningsslingan med ett avstånd på a = 1 m parallellt med fallkanten.

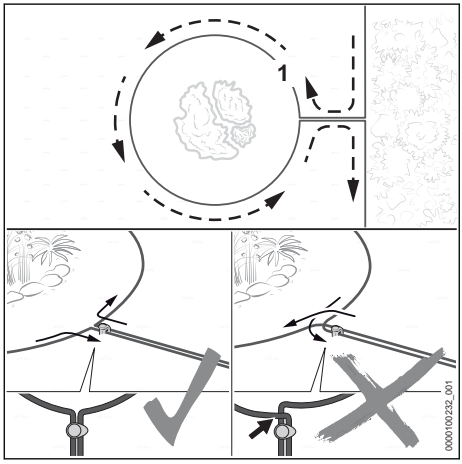
6.4.8 Spärryta

Områden inom klippområdet som robotgräsklipparen inte kan eller får köra på måste avgränsas med en spärryta.
Exempel:
– Rabatt utan en fast ram som är minst 10 cm hög
– Trädgårdsdamm eller pool utan en fast ram som är minst 10 cm hög
– Hinder som inte får vidröras
– Hinder som inte är tillräckligt fasta
– Hinder som är lägre än 10 cm

För en stabil klippning ska spärrytorna inte ha en konkav form.



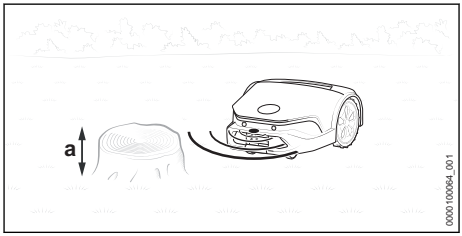
- Dra begränsningsslingan (1) från kanten och i riktning mot spärrytan. Säkerställ att följande mått beaktas för spärrytan:
  - Minimiavstånd till andra begränsningsslingor a = 55 cm
  - Trådavstånd b = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) (vid vattenpartier och fallkanter b = 1 m)
  - minsta diameter på spärrytan 74 cm (längd: 2x iMOW® Ruler)



- Dra begränsningsslingan (1) runt området som ska avgränsas.
- Dra begränsningsslingan (1) parallellt och tätt intill tillbaka till kanten utan att begränsningsslingorna korsar varandra.

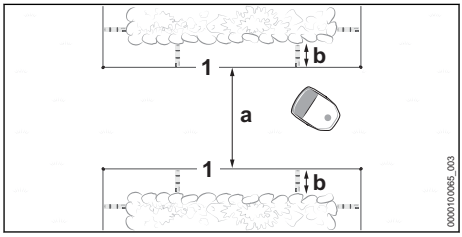
6.4.9 Fast hinder

Ett fast hinder i klippområdet måste inte avgränsas med en spärryta om hindret är minst 10 cm högt. Hindret detekteras då av ultraljudssensorerna och stötsensorn.



- Ett fast hinder med en höjd på minst a = 10 cm måste inte avgränsas.

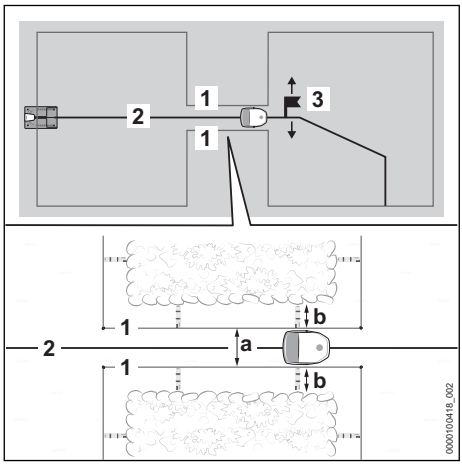
6.4.10 Trånga passager



Robotgräsklipparen kan köra i alla trånga passager så länge den håller minimiavståndet (a) mellan begränsningsslingorna (1).

- Dra begränsningsslingan (1) enligt illustrationen och säkerställ att följande mått hålls:
  - Minimiavstånd mellan begränsningsslingorna (1) i den trånga passagen: a = 2 m
  - Om den trånga passagen avgränsas av hinder på sidorna: Lägg till ett avstånd på b = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler)
- Om minimiavståndet a = 2 m mellan begränsningsslingorna (1) underskrids:
  Dra en styrtråd i mitten genom den trånga passagen.

Trång passage med styrtråd



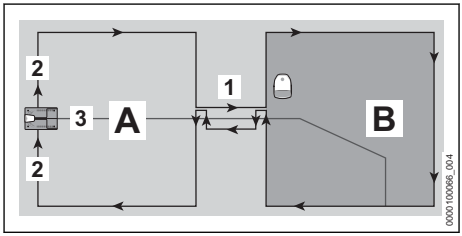
En styrtråd (2) styr robotgräsklipparen genom den trånga passagen, så länge minimiavståndet (a) mellan begränsningsslingorna (1) beaktas.

Som avslutning på idrifttagningen måste efter den trånga passagen en startpunkt (3) och dess startfrekvens ställas in. Annars hittar inte robotgräsklipparen rätt väg genom den trånga passagen. Startpunkter kan ställas in via appen ”MY iMOW®”.

- ► Dra begränsningsslingan (1) enligt illustrationen och säkerställ att följande mått hålls:
- – Minsta avstånd mellan begränsningsslingorna (1) i den trånga passagen: a = 55 cm
- – Om den trånga passagen omges av hinder på sidorna: räkna även med ett avstånd på b = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler)
- ► Dra styrtråden (2) i mitten av den trånga passagen.
- ► Om sidoavståndet b = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) underskrids: skapa en korridor genom vilken du kan leda robotgräsklipparen till ett annat klippområde 🕮 6.4.11 eller avgränsa den trånga passagen från klippområdet.

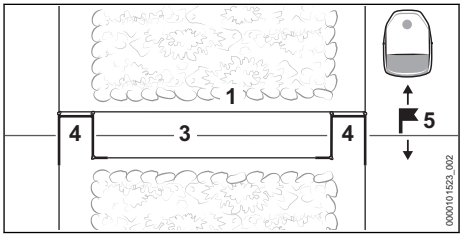
6.4.11 Korridor

Funktionsbeskrivning



Med en korridor (1) kan trånga passager hanteras specifikt eller övergångar skapas. Korridoren delar in klippområdet i ett huvudklippområde (A) och ytterligare ett klippområde (B).

Begränsningsslingan (2) dras utan avbrott. Den skapar korridoren vid övergången från huvudklippområdet (A) till det övriga klippområdet (B).



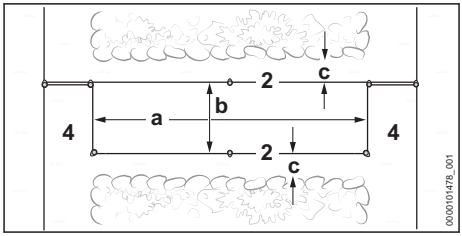
Trådöglor (4) signalerar till robotgräsklipparen att en korridor börjar eller slutar.

Mitt i korridoren måste man dra en styrtråd (3).

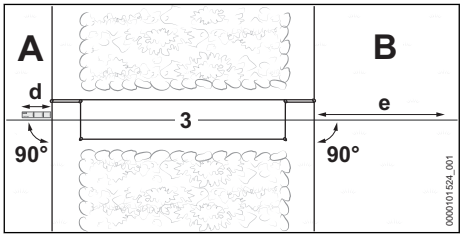
Efter en korridor måste man placera ut en startpunkt (5) i klippområdet (B). Annars hittar inte robotgräsklipparen rätt väg från huvudklippområdet (A) genom korridoren till det andra klippområdet (B). Startpunkter och deras startfrekvens kan ställas in via appen ”MY iMOW®”.

Inne i korridoren sker ingen klippning.

Allmänna anvisningar

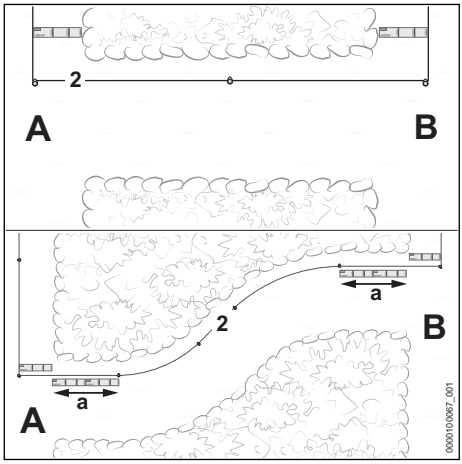


- Se till att följande villkor är uppfyllda:
  - Minsta avstånd mellan trådöglorna (4) är minst a = 74 cm (längd: 2x iMOW® Ruler).
  - Avståndet mellan begränsningsslingorna (2) är minst b = 55 cm.
  - Avståndet till hinder på sidorna:är minst c = 15 cm

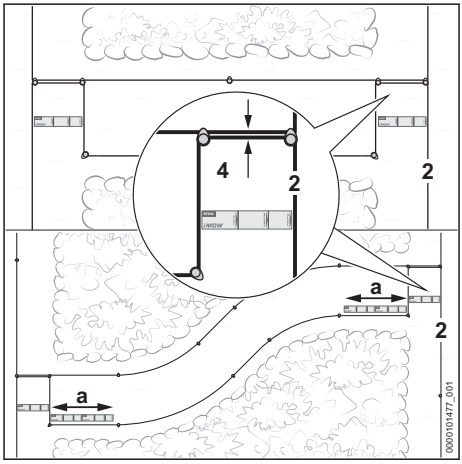


- Se till att följande villkor är uppfyllda:
  - Styrtråden (3) kan dras framför korridoren med en längd på minst d = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) rakt och i rät vinkel (90°) mot korridoren.
  - Styrtråden (3) kan ledas bort efter korridoren med en längd på minst e = 2 m rakt och i rät vinkel (90°) från korridoren i klippområdet (B).
- Om det inte går att hålla sig inom dessa avstånd och längder måste man avgränsa klippområdet (B) från huvudklippområdet (A) och skapa en sidoyta.

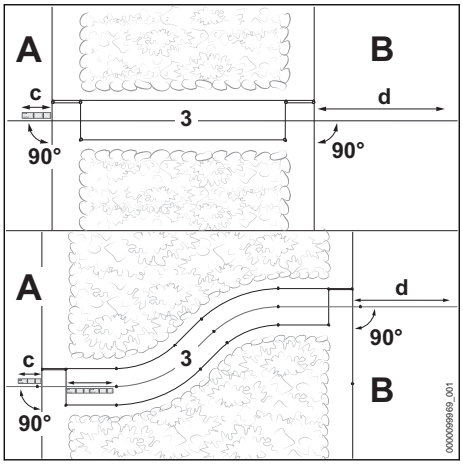
Skapa korridor



- Dra begränsningsslingan (2) från huvudklippområdet (A) till det andra klippområdet (B) enligt bilden.
- Om korridoren dras i båge: Lägg begränsningsslingan (2) med en längd på a = 74 cm (längd: 2x iMOW® Ruler) rakt och i rät vinkel (90°) till klippområdet i början och slutet av korridoren.
- Dra begränsningsslingan (2) medurs runt klippområdet (B) och tillbaka till korridoren.



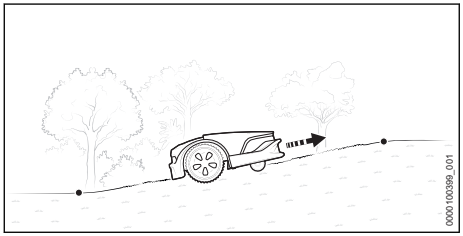
- Dra begränsningsslingan (2) med en längd på 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) parallellt och tätt intill tillbaka till kanten utan att begränsningsslingorna korsar varandra.
- Dra begränssningsslingan (2) med ett avstånd på minst 55 cm parallellt i riktning mot huvudklippområdet (A).
- Dra begränsningsslingan (2) med en längd på 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) parallellt och tätt intill tillbaka till huvudklippområdet (A) utan att begränsningsslingorna korsar varandra.
- Om korridoren dras i båge: Lägg begränsningsslingan (2) med en längd på a = 74 cm (längd: 2x iMOW® Ruler) rakt och i rät vinkel (90°) till klippområdet i början och slutet av korridoren.
- Avsluta tråddragningen i huvudklippområdet (A).



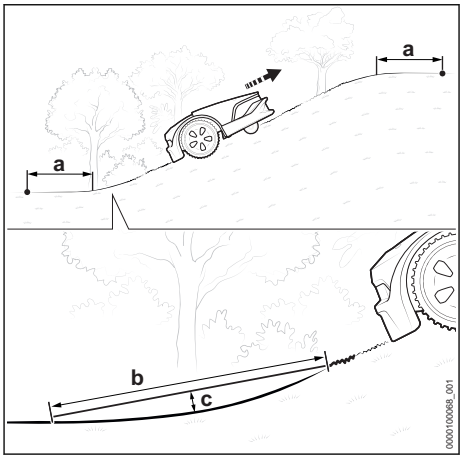
- Dra styrtråden (3) i huvudklippområdet (A) med en längd på minst c = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) rakt och i rät vinkel (90°) mot korridoren.
- Dra styrtråden mitt i korridoren.
- Led styrtråden (3) efter korridoren med ett avstånd på minst d = 2 m rakt och i rät vinkel (90°) i klippområdet (B).

6.4.12 Backar/sluttningar

Robotgräsklipparen klarar att köra och klippa på lutningar på upp till 45 %. Med iMOW® draghjul kan robotgräsklipparen köra och klippa på lutningar på upp till 55°%. iMOW® draghjul finns som tillbehör.



- Om det finns en backe/sluttning på upp till 27 % inom klippområdet: dra begränsningsslingan på vanligt sätt.

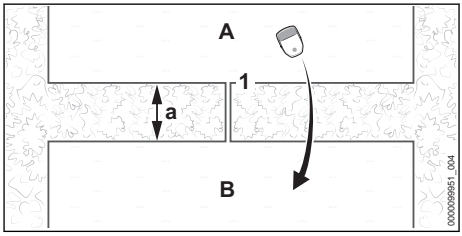


- Om det finns en backe/sluttning på över 27 % inom klippområdet: dra begränsningsslingan med ett avstånd a = minst 1,20 m före och efter backen/sluttningen.
- För att robotgräsklipparen ska kunna köra på övergången mellan plan mark och backe/sluttning måste övergångens radie vara av den storleken att avståndet till marken c = 10 cm inte överskrids på en sträcka av b = 1 m.

6.4.13 Sidoyta

Robotgräsklipparen kan inte åka till en sidoyta på egen hand. Kunden måste placera den där manuellt.

På en sidoyta får det inte finnas någon styrtråd dragen.



- Dra begränsningsslingan (1) från huvudområdet (A) till sidoytan (B).
  Minsta avstånd till begränsningskablarna a = 74 cm (längd: 2x iMOW® Ruler)
- Säkerställ att längden på begränsningsslingan (1) inte överstiger 850 m.
- För tillbaka begränsningsslingan (1) till klippområdet (A) parallellt och tätt intill utan att begränsningsslingorna överlappar varandra.

6.4.14 Litet klippområde

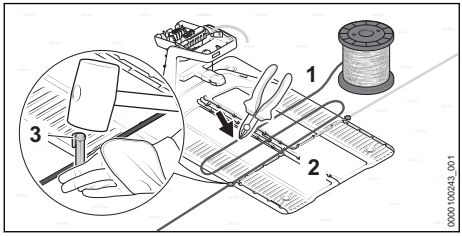
Vid ett litet klippområde, där det krävs mindre än 20 m begränsningsslinga, måste modulen för mindre ytor STIHL AKM 100 användas.

STIHL AKM 100 stabiliserar trådsignalen och kopplas ihop med begränsningsslingan med hjälp av kabelkopplingar.

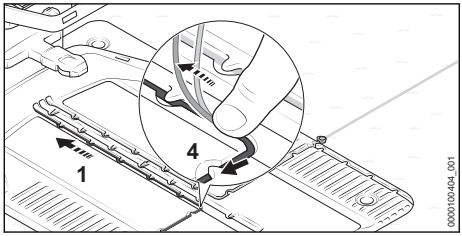
6.5 Slutföra dragning av begränsningsslinga

6.5.1 Slutföra dragning av begränsningsslinga

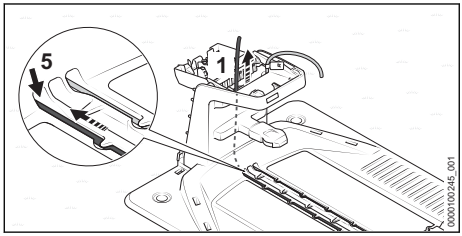
Dockningsstation i utkanten av klippområdet, dockningsstation i utkanten av gräsytan



- Fixera begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (2) med en fästspik (3).
- Mät upp två gånger bredden på bottenplattan (2) av begränsningsslingan (1) och kapa den sedan med en avbitartång.

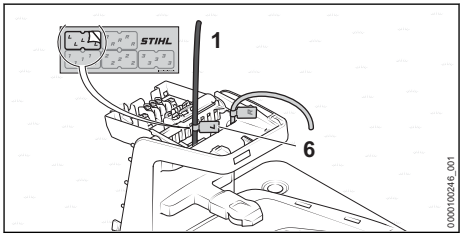


- Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad av hakarna (4).



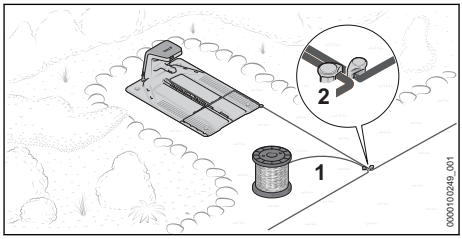
- Stoppa in begränsningsslingan (1) i den vänstra genomföringen (5) och fortsätt mata på.

Trådänden (1) skjuts uppåt inne i dockningsstationen.

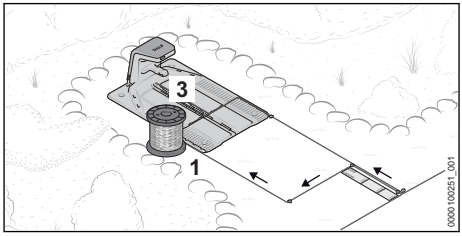


- Märk trådänden (1) närmast huset med passande kabelmarkeringspenna (6).

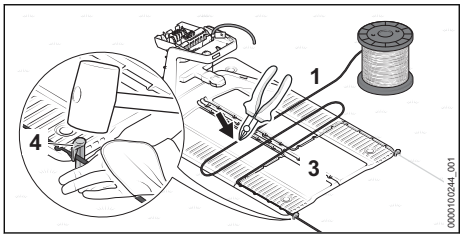
Dockningsstation utanför klippområdet



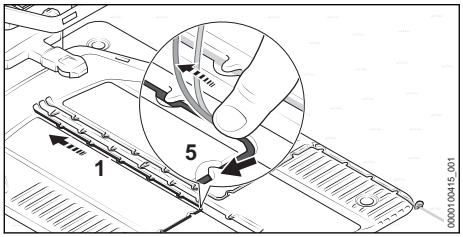
- Dra begränsningsslingan (1) tätt intill redan dragen begränsningsslinga och sätt fast den med en fästspik (2).



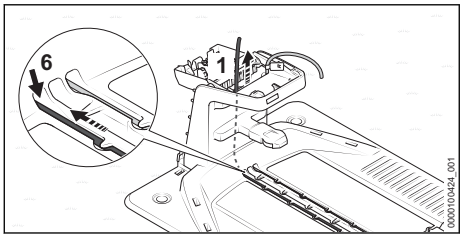
- Dra 37 cm av begränsningsslingan (1) nära och parallellt med den andra begränsningsslingan (längd: 1x iMOW® Ruler) tillbaka till dockningsstationen, utan att begränsningsslingorna överlappar varandra.
- Dra begränsningsslingan (1) tillbaka till kanten och vidare till bottenplattan (3).



- Fixera begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (3) med en fästspik (4).
- Mät upp två gånger bredden på bottenplattan (3) med begränsningsslingan (1) och kapa sedan begränsningsslingan (1) med en avbitartång.

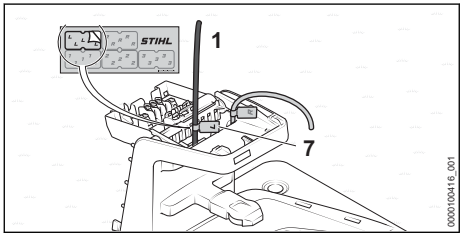


- Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad av hakarna (5).



- Stoppa in begränsningsslingan (1) i den vänstra genomföringen (6) och fortsätt mata på.

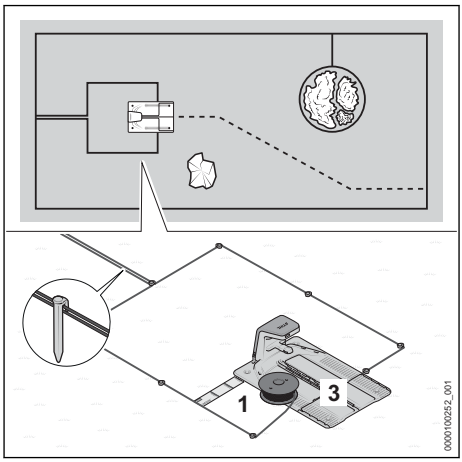
Trådänden (1) skjuts uppåt inne i dockningsstationen.



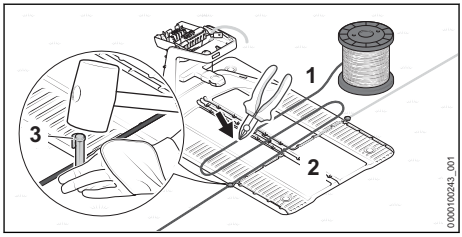
- Märk trådänden (1) närmast huset med passande kabelmarkeringspenna (7).

Som avslutning på idrifttagningen måste en startpunkt för klippområdet fastställas. Annars kan robotgräsklipparen inte hitta till klippområdet. Startpunkter och deras startfrekvens kan ställas in via appen ”MY iMOW®”.

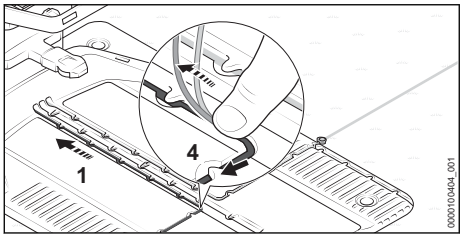
Upprätta dockningsstation i mitten av klippområdet



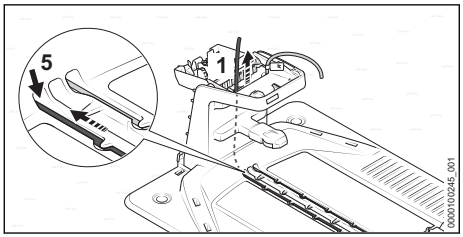
- Dra begränsningsslingan (1) tätt intill den redan dragna begränsningsslingan.
- Dra begränsningsslingan (1) nära och parallellt med den andra begränsningsslingan tillbaka till dockningsstationen, utan att begränsningsslingorna överlappar varandra.
- Led begränsningsslingan (1) med ett avstånd på 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) runt bottenplattan (3) och framåt.



- Fixera begränsningsslingan (1) direkt på bottenplattan (2) med en fästspik (3).
- Mät upp två gånger bredden på bottenplattan (2) av begränsningsslingan (1) och kapa den sedan med en avbitartång.

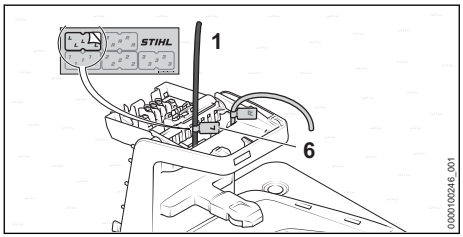


► Dra begränsningsslingan (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och är fixerad av hakarna (4).



► Stoppa in begränsningsslingan (1) i den vänstra genomföringen (5) och fortsätt mata på.

Trådänden (1) skjuts uppåt inne i dockningsstationen.



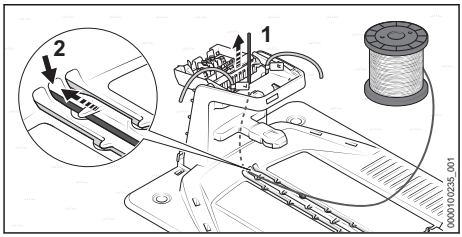
► Märk trådänden (1) närmast huset med passande kabelmarkeringspenna (6).

6.6 Dra styrtråd

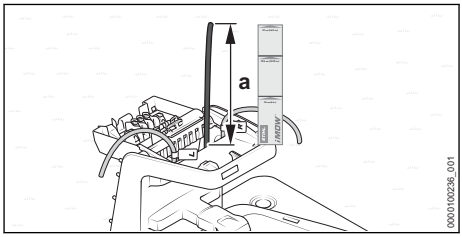
6.6.1 Dra styrtråd

Redan när begränsningsslingan dras måste man ta hänsyn till placeringen av alla styrtrådar.

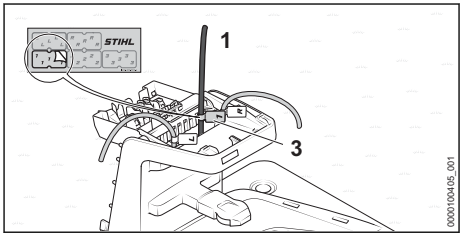
► Beakta allmänna specifikationer för dragning av styrtråden 🕮 6.4.2.



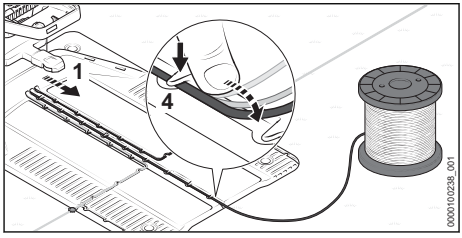
► Stick in styrtrådens ände (1) i den mellersta genomföringen (2) och följ efter med tråden. Styrtråden (1) skjuts uppåt inne i dockningsstationen.



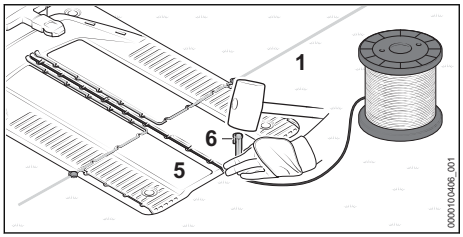
► Fortsätt mata styrtråden (1) tills den sticker ut a = 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) upptill.



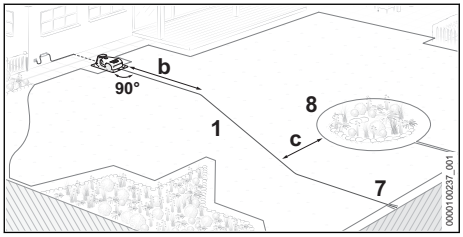
► Märk ut styrtråden (1) närmast huset med passande kabelmarkeringspenna (3). Märkningen underlätter anslutning till rätt klämma senare.



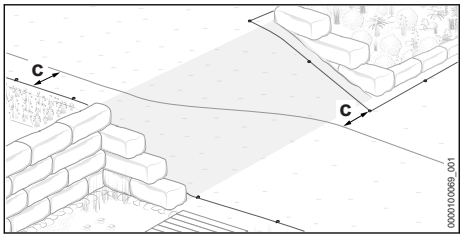
► Dra styrtråden (1) på ett sådant sätt i bottenplattan att den ligger platt i kabelkanalen och fixeras av hakarna (4).



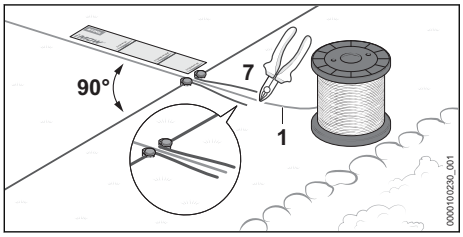
- Fäst styrtråden (1) direkt i bottenplattan (5) med en fästspik (6).



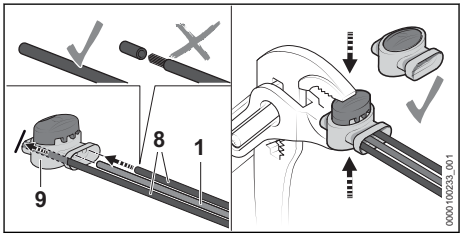
- Dra styrtråden (1) med längden b = 2 m rakt och i rät vinkel (90°) från dockningsstationen till klippområdet.
- För styrtråden (1) till trådöglan (7) i kanten av klippområdet. Avståndet till den omgivande begränsningsslingan (8) måste vara minst c = 27,5 cm.



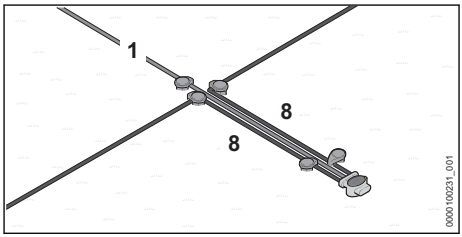
- Dra styrtråden diagonalt i backar. Avståndet till begränsningsslingan måste vara minst c = 27,5 cm.



- Dra styrtråden (1) med minst längden 37 cm (längd: 1x iMOW® Ruler) rakt och i rät vinkel (90°) till trådöglan (7).
- Dra styrtråden (1) genom mitten av trådöglan (7).
- Kapa styrtråden (1) i änden av trådöglan (7) med en avbitartång och se till att alla trådändar har samma längd.



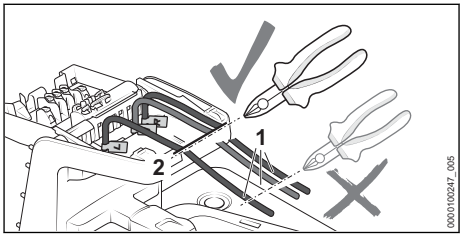
- Stick in ändarna på begränsningsslingorna (8) och styrtråden (1) så långt det går i kabelkopplingen (9).
  Trådändarna får inte avisoleras.
- Tryck ihop kabelkopplingen (1) så mycket det går med en tång.



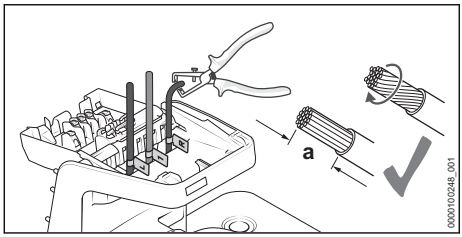
- Placera begränsningsslingorna (8) och styrtråden (1) parallellt och tätt intill varandra utan att trådarna korsar varandra.
- Fäst trådarna med fler fästspikar.

6.7 Elanslutning av dockningsstation

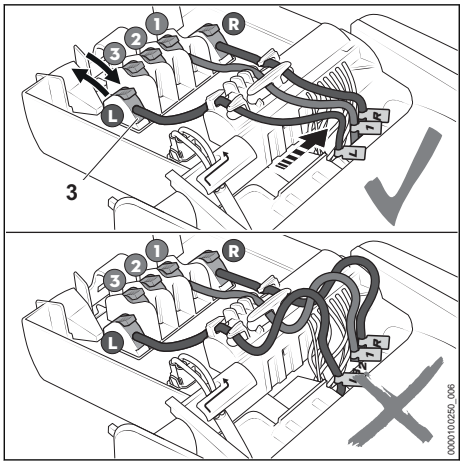
6.7.1 Ansluta begränsningsslinga och styrtråd



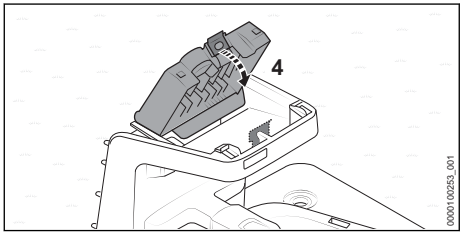
- Spänn trådändarna (1) lätt och skär till dem längs kanten (2) med en avbitartång.



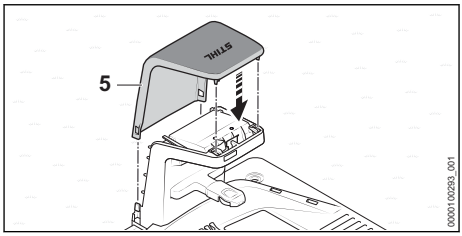
- Avisolera trådändarna till en längd på a = 10 mm.
- Böj ner trådsträngarna så att inga står upp.



- Tilldela de märkta trådändarna till de olika klämmorna.
- Öppna spaken (3) till motsvarande klämma bakåt.
- Stick in den avisolerade trådänden i motsvarande klämma och fäll tillbaka spaken (3) för att stänga.
- Fixera begränsningsslingor och styrtråd i kabelhållarna enligt illustrationen och tryck dem mot höger sida.

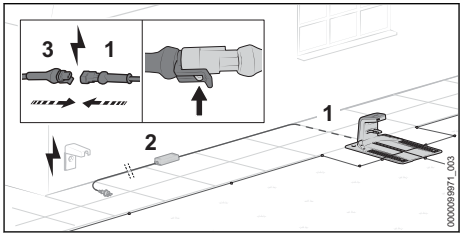


- Fäll fram skyddet (4).
  Skyddet (4) hakar på plats, vilket går att höra och se.

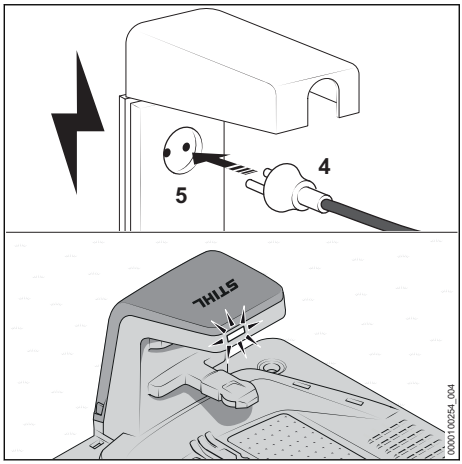


- Sätt på kåpan (5).
  Kåpan (5) hakar på plats, vilket går att höra.

6.7.2 Dra laddkabeln och ansluta nätdelen



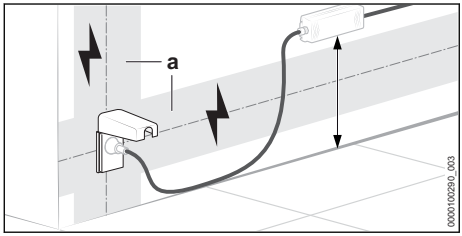
- Dra laddkabeln (1) till stället där nätdelen (2) är placerad.
- Välj placering av nätdelen (2) så att följande villkor är uppfyllda:
  - Nätdelen (2) och anslutningsledningen befinner sig utanför klippområdet.
  - Det finns ett lämpligt eluttag inom räckhåll för nätdelen (2).
  - Nätdelen (2) ligger på ett jämnt och inte konstant vått underlag.
  - Nätdelen (2) har lyfts upp från marken om den kan utsättas för långvarig väta.
  - Om möjligt: placeringen ger skydd från väderpåverkan och direkt solljus.
- Dra laddkabeln så att följande villkor är uppfyllda:
  - Laddkabeln (1) befinner sig utanför klippområdet.
  - Laddkabeln (1) är dragen så att ingen kan snubbla på den.
  - Laddkabeln (1) är inte spänd eller ihoptrasslad.
  - Laddkabeln (1) är inte ihoptrasslad och ligger inte under dockningsstationen.
  - Laddkabeln (1) ligger inte på ett konstant vått underlag.
- Koppla ihop laddkabeln (1) med kontakten (3) till nätdelen (2) så att den klickar på plats helt.



► Sätt i kontakten (4) i ett korrekt installerat eluttag (5).
LED-lampan på dockningsstationen lyser grönt.

6.7.3 Montera nätdelen på väggen

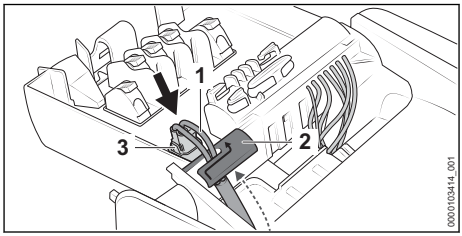
Nätdelen kan monteras på en vägg.



► Montera nätdelen enligt följande:
– Lämpligt fastsättningsmaterial används.
– Nätdelen är vågrät.
Följande avstånd bibehålls:
– Nätdelen befinner sig utanför området (a) för möjliga elinstallationer.
– Ett lämpligt eluttag finns inom räckhåll för nätdelen.
– Om möjligt: placeringen ger skydd från väderpåverkan och direkt solljus.

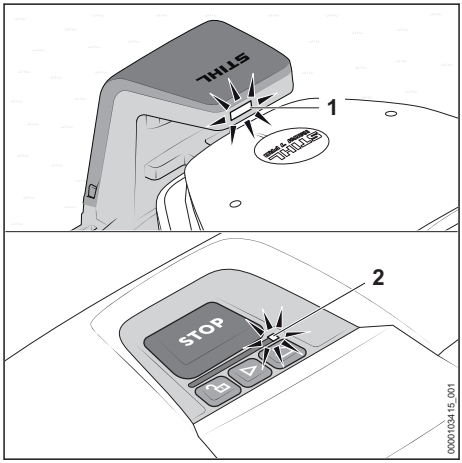
6.8 Ladda robotgräsklipparen

6.8.1 Ladda robotgräsklipparen



► Skjut in robotgräsklipparen så långt det går i dockningsstationen.
Robotgräsklipparen genomför en systemstart och laddas.

Laddningstiden beror på olika faktorer som batteriets temperatur eller omgivningstemperaturen. Följ de rekommenderade temperaturintervallen, 🕮 17.7, för optimal prestanda.

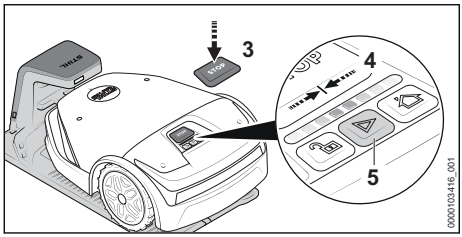


LED-lampan (1) på dockningsstationen blinkar vit. På ljusindikatorn på robotgräsklipparen blinkar en LED-lampa (2) vitt.

Efter den första uppladdningen kommer robotgräsklipparen i framtiden att laddas automatiskt så fort den återvänder till dockningsstationen efter avslutad klippning.

Energieffektiv laddning

För att ladda batteriet på robotgräsklipparen så energieffektivt som möjligt kan man inaktivera alla icke nödvändiga tilläggsfunktioner hos robotgräsklipparen och dockningsstationen, förutom laddningsfunktionen.



- Om ”åtkomstfunktionerna” i ”MY iMOW®”-appen är aktiverade: Inaktivera ”åtkomstfunktionerna”.

Tryck på följande tangentkombination efter varandra:
- Tryck på ”STOP” (3).
  Robotgräsklipparen stoppas och spärras.
- Tryck på ”STOP“ (3) och håll kvar tills ljusindikatorn (4) lyser helt rött.
- Tryck på ”STOP” (3).
  Ljusindikatorn (4) blinkar två gånger. Robotgräsklipparens enhetsspärr är aktiverad.
- Tryck på ”STOP“ (3) och håll kvar tills ljusindikatorn (4) lyser helt rött och avslutningsvis blinkar rött två gånger.
  Läget ”energieffektiv laddning” är aktiverat.
  Robotgräsklipparens batteri laddas helt fullt.
  Allt tilläggsfunktioner är inaktiverade.

Efter laddningen måste robotgräsklipparen aktiveras för att vara driftklar igen:
- Tryck på knappen ”START” (5).
  Robotgräsklipparen är klar för drift.

7 Ansluta till Bluetooth®-gränssnitt

7.1 Upprätta Bluetooth®-gränssnitt

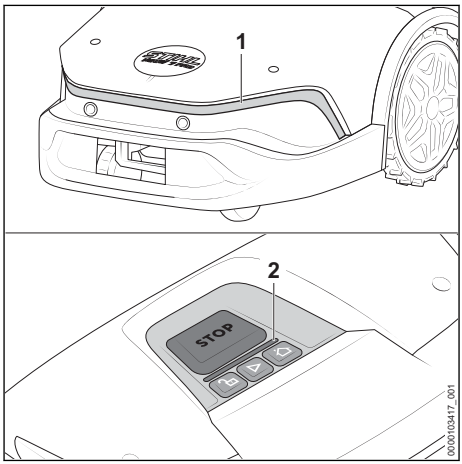
Robotgräsklipparen sänder regelbundet ut en Bluetooth®-signal för att kunna ansluta till en mobil slutenhet.

För att robotgräsklipparen ska kunna användas måste Bluetooth®-radiogränssnittet säkras med ett lösenord via appen ”MY iMOW®”.
- Ladda ner appen ”MY iMOW®” från App Store på mobilenheten och skapa ett konto.
- Lägg till robotgräsklipparen till kontot.
- Följ anvisningarna på skärmen och skydda Bluetooth®-gränssnittet med ett lösenord.
  När lösenord har tilldelats är den mobila slutenheten behörig att styra och konfigurera robotgräsklipparen.

För att lägga till ytterligare en mobil slutenhet måste det valda lösenordet anges. Detta skyddar robotgräsklipparen mot obehörig åtkomst.

8 Ljusmönster på robotgräsklippare och dockningsstation

8.1 Ljusindikator på robotgräsklipparen



Ljusindikatorerna (1 och 2) visar status för robotgräsklipparen och eventuella störningar.

Den främre ljusindikatorn (1) är bara aktiv vid statusväxling och lyser i 20 sekunder.
Vitt ljusmönster:
– Ingen aktiv klippning.
– En LED-lampa uvändigt till höger pulserar i vitt: Robotgräsklipparen befinner sig i dockningsstationen och är klar för drift.
– En LED-lampa utvändigt till höger blinkar vitt: Robotgräsklipparen befinner sig i dockningsstationen och laddas.

Grönt ljusmönster:
– Klippning är aktiv.
– Den bakre ljusindikatorn (2) visar förloppet för klippningen.

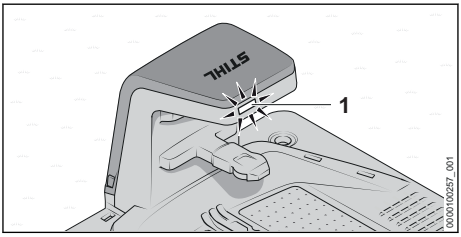
Rött ljusmönster:
– En LED-lampa utvändigt till höger pulserar i rött: Robotgräsklipparens spärr är aktiv.
– Felmeddelande.

Blått ljusmönster – på bakre ljusindikatorn (2):
– Robotgräsklipparen genomgår en systemuppdatering.

Vitt körningsljus från vänster till höger:
– Robotgräsklipparen startar om eller kontrollerar systemet.

Om du har aktiverat ”Omgivningsanimation” i appen ”MY iMOW®” lyser den främre ljusindikatorn (1) med fast vitt sken när robotgräsklipparen är i rörelse. Vid statusbyte döljs ”Omgivningsanimation” i 20 sekunder.

8.2 LED-lampa på dockningsstationen



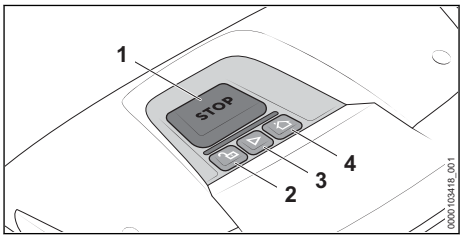
LED-lampan (1) visar status för dockningsstationen och eventuella störningar.
LED-lampan (1) lyser vitt:
– Dockningsstationen är driftklar.
LED-lampan (1) blinkar vitt:
– Robotgräsklipparen laddas.
LED-lampan (1) pulserar i vitt:
– Robotgräsklipparen befinner sig i dockningsstationen och är driftklar.
LED-lampan (1) lyser grönt:
– Robotgräsklipparen befinner sig inte i dockningsstationen och dockningsstationen fungerar som den ska.
LED-lampan (1) lyser rött:
– Det finns ett fel.
LED-lampan (1) lyser blått:
– Kommunikation med robotgräsklipparen.

Använda dockningsstationen i Team

Om man använder robotarna i Team visar statusskärmen på dockningsstationen ett utökat ljusmönster:
LED-lampan (1) lyser grönt:
– Robotgräsklipparen befinner sig inte i dockningsstationen.
– Det gäller huvuddockningsstation (Team 1)
– Styrtrådarna och begränsningsslingan har lagts ned och anslutits korrekt och robotgräsklipparens tilldelning av dockningsstation har lyckats.
LED-lampan (1) pulserar i grönt:
– Robotgräsklipparen befinner sig inte i dockningsstationen.
– Det gäller dockningsstation (Team 2) eller (Team 3).
– Styrtrådarna och begränsningsslingan har lagts ned och anslutits korrekt och robotgräsklipparens tilldelning av dockningsstation har lyckats.

9 Använda och konfigurera robotgräsklipparen

9.1 Manöverpanel



Med tryckknapparna (1 till 4) kan robotgräsklipparens grundfunktioner styras. Samtliga funktioner är tillgängliga via appen ”MY iMOW®”.

Starta klippning
► Tryck på ”START” (3).
Robotgräsklipparen startar klippningen och åker därefter automatiskt tillbaka till dockningsstationen.

Stoppa klippningen och spärra robotgräsklipparen
► Tryck på ”STOP” (1).
Robotgräsklipparen och klippaggregatet stoppar. Robotgräsklipparen spärras.

Skicka robotgräsklipparen till dockningsstationen
► Tryck på ”HEM” (4).
Robotgräsklipparen åker tillbaka till dockningsstationen.

Låsa upp robotgräsklipparen
► Tryck på ”LÅS” (2).
► Tryck på anvisad tangentkombination.

Inhämta information
► Tryck på ”LÅS” (2).
Robotgräsklipparen avger då ljudsignaler som information om aktuell status.

9.2 Appen ”MY iMOW®”

För att kunna använda robotgräsklipparen på ett bekvämt sätt krävs användning av appen ”MY iMOW®”. Via appen ”MY iMOW®” kan robotgräsklipparen manövreras och ställas in.

Robotgräsklipparen kan anslutas till en mobil slutenhet via en trådlös nätverksförbindelse (WLAN) och mobiltelefonförbindelse eller via Bluetooth®. Från en stationär dator kan robotgräsklipparen manövreras och ställas in via den webbaserade appen ”MY iMOW®”.

Huvudfunktioner
- Starta och stoppa klippning
- Klippschema
  - Ställa in klipptid[7] (via en assistent eller manuellt).
  - Fastställa startpunkter (valfritt)
  - Välja zoner (valfritt)
- Ställa in klipphöjd
- Åtkomst till roboten
  - Ställa in PIN-skyddet
  - Ställa in hemområde
  - Ställa in alarm
- Slå på kantoptimering
- Genomföra kontroll av trådsignal
- Slå på omgivningsanimation
- Slå på påminnelse "Kontroll av klingor"
- Fjärråtkomst till robotgräsklipparen via trådlös nätverksförbindelse (WLAN)
- Fjärråtkomst till robotgräsklipparen via en mobiltelefonförbindelse
- Support

Använda robotgräsklippare i Team
För Team-drift måste följande inställningar för robotgräsklipparen göras:
- Fastställ klipphöjden
- Upprätta ett klippschema och bestäm en tidszon
- Ställ in regnsensorn
- Definiera startdistans

Inställningar för klippschema, klipphöjd och tidszon måste vara identiska för alla robotgräsklippare i Teamet. Inställningarna måste göras för varje enskild robotgräsklippare.

Följande inställningar i appen "MY iMOW®" är begränsade i Team-funktionen:
- Kontroll av trådsignal (endast möjlig med robotgräsklippare som är ansluten till huvuddockningsstationen (Team 1))

Följande inställningar i appen "MY iMOW®" finns inte i Team-funktionen:
- Val av zoner
- Ställa in startpunkt

Information om integration i hemnätverket

iMOW® kan integreras i hemnätverket separat från personliga enheter för ökad datasäkerhet. Aktuella WLAN-routrar ger möjlighet att sätta upp ett separat, ytterligare nätverk, t.ex. ett WLAN för IoT-enheter eller ett gäst-WLAN. Det finns ingen koppling till personuppgifter och enheter.

Wifi-anslutningarna måste skyddas med ett lösenord. Lösenordet bör inte lämnas vidare till tredje part.

Konfigurationen av WLAN-anslutningarna och routerns funktion beror på routertillverkaren.

9.3 STIHL connected

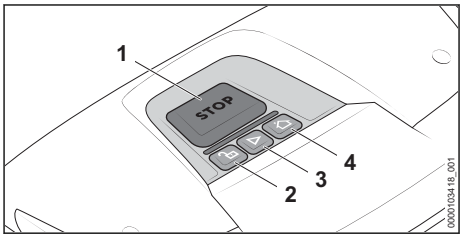
De viktigaste inställningarna kan du göra från din dator via den STIHL-anslutna portalen eller från en mobil enhet via STIHL connected appen.

Robotgräsklipparen kan anslutas till en dator eller till en mobil slutenhet via en trådlös nätverksförbindelse (WLAN) eller en mobiltelefonförbindelse.

Funktionerna är delvis begränsade i jämförelse med appen "MY iMOW®".

Huvudfunktioner
- Hantera robotarna
- Starta och stoppa klippning
- Klippschema
- Ställa in klipphöjd
- Status, analys och rapportering
- Fjärråtkomst till robotgräsklipparen via trådlös nätverksförbindelse (WLAN)
- Fjärråtkomst till robotgräsklipparen via en mobiltelefonförbindelse
- Support

9.4 Använda PIN-skydd



[7]Klipptider måste anpassas till lokala förhållanden och väder. För att undvika att lämna märken på gräsmattan hjälper det att minska klipptiderna i perioder med låg grästillväxt. För att undvika skador på gräsmattan bör robotgräsklipparen inte användas för klippning under frostiga förhållanden.

Tryckknapparna (3 och4) kan skyddas med en PIN-kod. Om PIN-skyddet är aktivt kan robotgräsklipparen inte längre styras direkt via knapparna. PIN-skyddet ställs in via appen "MY iMOW®".

Tryckknappen "STOP" (1) och "LÅS" (2) är undantagna från PIN-skyddet. Robotgräsklipparen kan även vid ett aktivt PIN-skydd stoppas.

Manövrera robotgräsklipparen med ett aktivt PIN-skydd

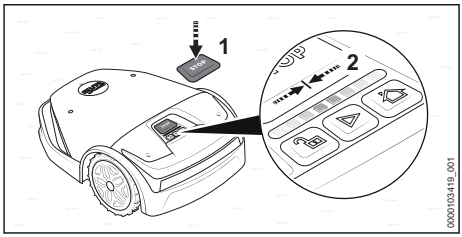
- ► Tryck på ”STOP” (1).
- ► Tryck på ”LÅS” (2).
- ► Tryck på de upplysta tryckknapparna "START" (3) eller "HEM" (4).
- ► Ange PIN med de upplysta tryckknapparna (2 till 4).
  Om korrekt PIN anges hävs PIN-skyddet i 60 sekunder.
- ► Tryck på önskad knapp för att starta klippning (3) eller för att skicka robotgräsklipparen till dockningsstationen (4).
  Om du inte trycker på någon knapp eller anger fel PIN-kod fortsätter robotgräsklipparen den aktuella aktiviteten efter 60 sekunder.

10 Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren

10.1 Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren

VARNING

- Om robotgräsklipparen inte stoppas enligt beskrivningen i denna bruksanvisning och inte inaktiveras med hjälp av enhetsspärren kan robotgräsklipparen slås på oavsiktligt. Personer kan skadas allvarligt och materiella skador kan uppstå.
  - ► Stoppa robotgräsklipparen vid transport, förvaring, rengöring, underhåll, reparation eller vid förändrat eller ovanligt beteende och aktivera enhetsspärren.



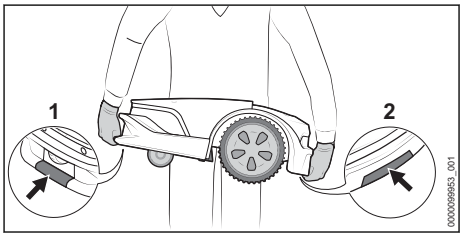
- ► Tryck på ”STOP” (1).
  Robotgräsklipparen stoppas och spärras.
- ► Tryck på ”STOP“ (1) och håll kvar tills ljusindikatorn (2) lyser helt rött.
- ► Tryck på ”STOP” (1).
  Ljusindikatorn (2) blinkar två gånger. Robotgräsklipparens enhetsspärr är aktiverad. Robotgräsklipparen kan transporteras, förvaras, rengöras eller underhållas.

11 Transport

11.1 Transportera robotgräsklipparen

- ► Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.

Bära robotgräsklipparen



- ► Använd arbetshandskar av slitstarkt material.
- ► Bär robotgräsklipparen i det främre greppstället (1) och det bakre greppstället (2).

Transportera robotgräsklipparen i ett fordon

- ► Säkra robotgräsklipparen så att den inte välter eller kan flytta på sig.

11.2 Transportera batteriet

Batteriet är inbyggt i robotgräsklipparen och får bara monteras ut av en STIHL-återförsäljare.

- ► Kontrollera att batteriet är i ett säkert skick.
- ► Se till att batteriet inte kan röra sig i förpackningen.
- ► Se till att förpackningen inte kan röra sig.

Batteriet måste transporteras som farligt gods. Batteriet är klassat som UN 3480 (litiumjonbatte-

rier) och har kontrollerats enligt FN:s handbok för testning och kriterier del III, avsnitt 38.3.

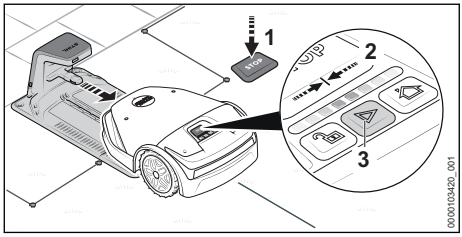
Transportföreskrifterna finns angivna på www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Förvaring

12.1 Förbereda robotgräsklipparen för förvaring

STIHL rekommenderar att robotgräsklipparen får gå i ”vintervila” vid längre driftuppehåll, t.ex. under vinterhalvåret. Vid ”vintervila” inaktiveras alla tilläggsfunktioner hos robotgräsklipparen som inte är nödvändiga, vilket gör att batteriet inte laddas ur så fort.

- Om ”åtkomstfunktionerna” är aktiverade i appen ”MY iMOW®”: Inaktivera ”åtkomstfunktionerna”.
- Om robotgräsklipparens laddningsnivå ligger under 50 %: Ladda robotgräsklipparen tills den har nått en laddningsnivå på över 50 %.



- Ta ut robotgräsklipparen från dockningsstationen.

Tryck på följande tangentkombination efter varandra:

- Tryck på ”STOP” (1).
  Robotgräsklipparen stoppas och spärras.
- Tryck på ”STOP“ (1) och håll kvar tills ljusindikatorn (2) lyser helt rött.
- Tryck på ”STOP” (1).
  Ljusindikatorn (2) blinkar två gånger. Robotgräsklipparens enhetsspärr är aktiverad.
- Tryck på ”STOP“ (1) och håll kvar tills ljusindikatorn (2) lyser helt rött och avslutningsvis blinkar rött två gånger.
  Läget ”vintervila” är aktiverat. Allt tilläggsfunktioner är inaktiverade.

Efter vinteruppehållet måste robotgräsklipparen aktiveras för att bli driftklar igen:

- Placera robotgräsklipparen i klippområdet.
- Tryck på ”START” (3).
  Läget ”vintervila” är inaktiverat och robotgräsklipparen är åter driftklar.

12.2 Förvara robotgräsklipparen

- Förvara robotgräsklipparen enligt följande:
  – Robotgräsklipparen är utom räckhåll för barn.
  – Robotgräsklipparen är ren och torr.
  – Robotgräsklipparen befinner sig i ett stängt utrymme.
  – Robotgräsklipparens batteri är laddat.
  – Robotgräsklipparen förvaras inom angivna temperaturgränser, 🕮 17.6.
  – Robotgräsklipparen kan inte välta.
  – Robotgräsklipparen kan inte rulla iväg.
  – Robotgräsklipparen står vågrätt på hjulen.
  – Inga föremål har placerats på robotgräsklipparen.

Robotgräsklipparen kan även förvaras i en vägghållare. Vägghållaren finns tillgänglig som tillbehör.

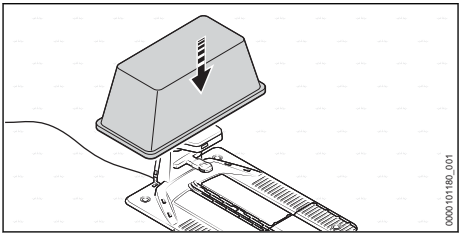
OBS!

- Om robotgräsklipparen inte förvaras enligt beskrivningen i denna bruksanvisning kan batteriet djupurladdas och därmed skadas irreparabelt.
  - Ladda batteriet i robotgräsklipparen före förvaring.

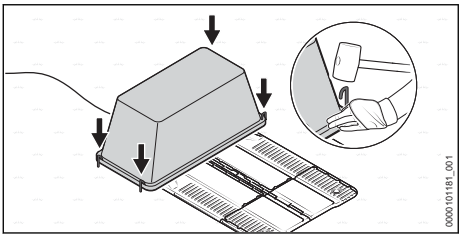
12.3 Förvara dockningsstationen, laddkabeln och nätdelen

Vid längre driftuppehåll, t.ex. under vintervilan, kan dockningsstationen, laddkabeln och nätdelen stanna kvar i klippområdet.

- Dra ut elkontakten till nätdelen ur eluttaget.
- Skydda elkontakten mot väderpåverkan.
- Rengör alla komponenter.



- Täck dockningsstationen med en stor hink eller en murbruksbalja.



- Fixera hinken eller murbruksbaljan i marken med märlor.

Montera ned dockningsstation, laddkabel och nätdel

Dockningsstationen, laddkabeln och nätdelen kan även tas bort för förvaring på väggfästet som finns som tillval, eller ifall det inte är möjligt att täcka över dem.

- Dra ut elkontakten till nätdelen ur eluttaget.
- Rengör alla komponenter.
- Ta loss laddkabeln från dockningsstationen och nätdelen och linda upp den.
- Montera loss nätdelen och linda upp anslutningskabeln.
- Lossa begränsningsslingan och styrtråden från dockningsstationen.
- Smörj in trådändarna som skydd mot korrosion och väderpåverkan.
- Demontera dockningsstationen.

13 Rengöring

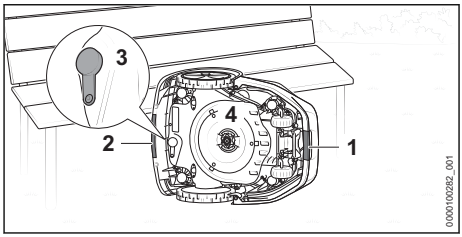
13.1 Rengöra robotgräsklipparen

VARNING

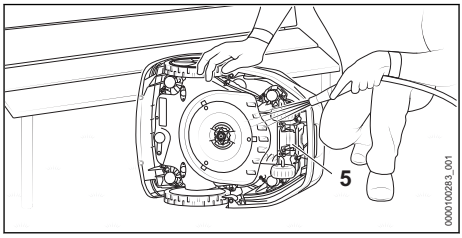
- Klingornas skärkanter är vassa. Användaren kan skära sig.
  - Använd arbetshandskar av slitstarkt material.

Rengör robotgräsklipparen regelbundet. Rengöringsintervallet beror på driftförhållandena och kan påverkas av luftfuktighet, typ av gräs och grästillväxt.

- Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.



- Greppa tag i robotgräsklipparen på det främre greppstället (1) och det bakre greppstället (2).
- Ställ robotgräsklipparen på sidan och se till att den inte kan tippa ner.
- Kontrollera att pluggarna (3) till diagnosuttagen inte är skadade och att de sitter fast ordentligt.
- Om knivbrickan (4) är mycket smutsig: ta bort knivbrickan (4).



- Ta bort smutsen med en träpinne eller en mjuk borste. Använd ett pH-neutralt rengöringsmedel vid behov. STIHL rekommenderar STIHL Multiclean.
- Spola av lös smuts med en tunn vattenstråle.
- Rengör robotgräsklipparens undersida med en fuktig trasa.
- Rengör klingorna och knivplattan.
  För ett bra klippresultat och problemfri drift måste klingorna kunna röra sig fritt.
- Rengör laddkontakten (5) med en fuktig trasa.
- Rengör kåpan och manöverpanelen med en fuktig trasa.

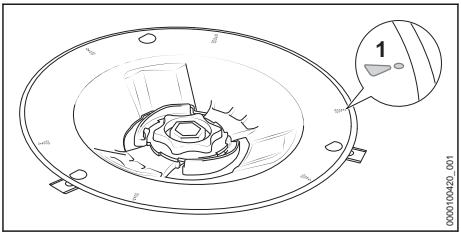
13.2 Rengöra dockningsstation, nätdel, laddkabel och kontakter

- Dra ut elkontakten till nätdelen ur eluttaget.
- Rengör dockningsstationen, nätdelen och laddkabeln med en fuktig trasa.
  - Ta vid behov bort smuts som sitter fast med en mjuk borste.
- Rengör kontakterna med en torr, luddfri trasa.
  - Ta vid behov bort smuts som sitter fast med en pensel.

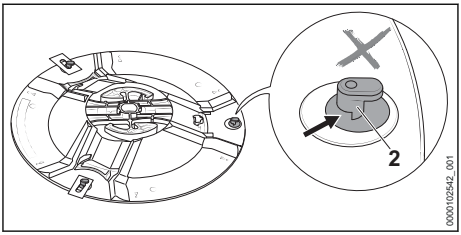
14 Underhåll och byte av klingor

14.1 Visuell kontroll

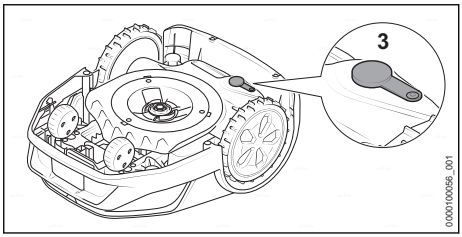
- ► Kontrollera regelbundet följande på robotgräsklipparen:
  - – Att laddkontakten är ren
  - – Kontrollera att kåpan och skyddslisten inte är skadade
  - – Kontrollera att hjulen går lätt
    Kontrollera att klingorna inte är skadade, slitna eller repiga, och att de går lätt.
    - – Klingorna kan vanligtvis användas i flera veckor. Klingornas hållbarhet kan i hög grad påverkas av de inställda klipptiderna, gräsets kondition, grästillväxten och av eventuell förekomst av sand, grenar eller löv i klippområdet.



- – Kontrollera att knivbrickan inte är skadad eller sliten.
  - – Om slitagemarkeringarna (1) är genomnötta och hål har uppstått ska du byta klippaggregat.



- – Kontrollera att L-bultarna (2) inte är skadade eller slitna.
  - – Om L-bultarna (2) är nedslitna till mer än hälften ska du byta klippaggregat.



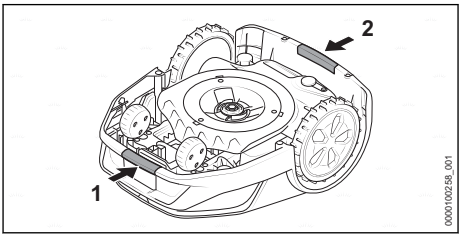
- – Kontrollera att pluggarna (3) till diagnosuttagen inte är skadade och att de sitter fast ordentligt.

14.2 Byta klingor

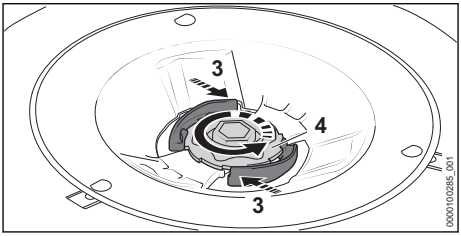
VARNING

- ■ Klingornas skärkanter är vassa. Användaren kan skära sig.
  - ► Använd arbetshandskar av slitstarkt material.

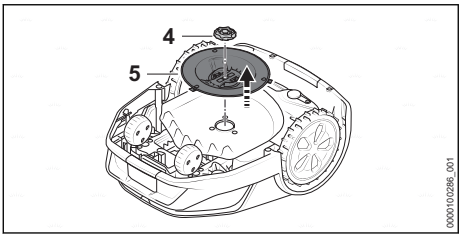
- ► Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.



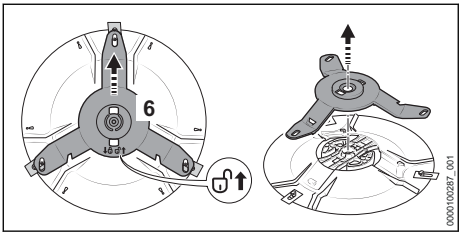
- ► Greppa tag i robotgräsklipparen på det främre greppstället (1) och det bakre greppstället (2).
- ► Lägg robotgräsklipparen upp och ned.



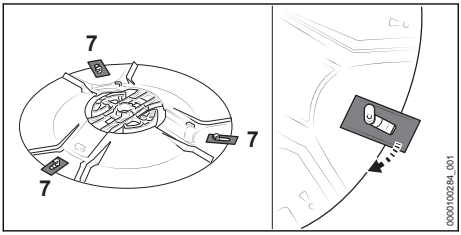
- ► Tryck och håll in spaken (3).
- ► Vrid muttern (4) moturs tills det går att ta bort muttern.



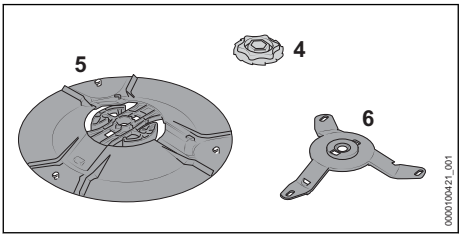
- Ta av muttern (4).
- Ta av knivbrickan (5).



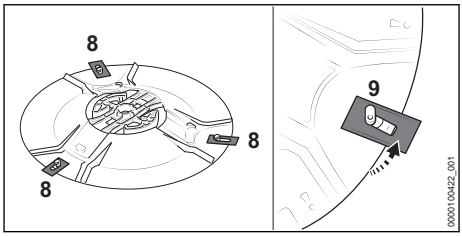
- Skjut knivhållaren (6) i pilens riktning. Knivhållaren (6) låses upp.
- Ta av knivhållaren (6).



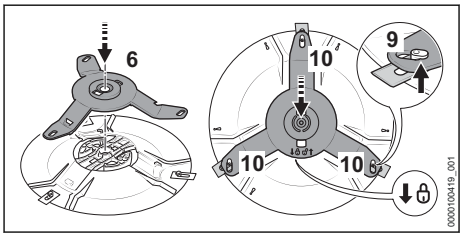
- Lossa alla gamla klingor (7).



- Rengör knivbrickan (5), knivhållaren (6) och muttern (4).



- Fäst nya klingor (8). Sätt bara in en klinga per L-bult (9).
  Välj själv inpassningen av klingorna. Klingorna kan röra sig fritt runt L-bultarna.



- Sätt tillbaka knivhållaren (6).
- Skjut knivhållaren (6) i pilens riktning och säkerställ att alla tre armar (10) är placerade under L-bulten (9).
  Knivhållaren (6) är låst.
- Sätt fast knivbrickan (5) på robotgräsklipparen.
- Lossa muttern (4) medurs.
- Dra åt muttern (4) medurs tills den sitter fast. Spakarna (3) hakar i, vilket går att höra.

15 Reparera

15.1 Reparera robotgräsklippare, batteri, klippaggregat, dockningsstation och nätdel

Användaren kan inte reparera robotgräsklipparen, batteriet, dockningsstationen och nätdelen själv.

Skadade eller utslitna klingor och klippaggregat kan bytas.

- Om robotgräsklipparen, batteriet, dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen eller anslutningskabeln är skadade: Använd inte robotgräsklipparen, batteriet, dockningsstationen, laddkabeln, nätdelen eller nätkabeln och kontakta en STIHL-återförsäljare.
- Om en klinga är skadad eller sliten:
  - Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.
  - Byt alla klingor. Klingorna kan inte vässas i efterhand.

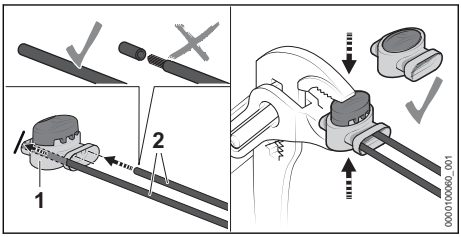
- Om knivbrickan eller L-bultarna på knivbrickan är skadade eller slitna:
  - Stoppa robotgräsklipparen och aktivera enhetsspärren.
  - Byt klippaggregat.
- Om informationsskyltarna är oläsliga eller skadade: låt en STIHL-återförsäljare byta ut informationsskyltarna.

15.2 Förlänga eller reparera begränsningsslinga eller styrtråd

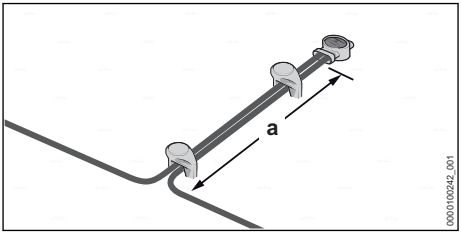
Begränsningsslingan eller styrtråden kan förlängas eller repareras med hjälp av kabelkopplingar.

Kabelkopplingarna är fyllda med gel, för att undvika förtida slitage eller korrosion på trådändarna.

- Säkerställ att totallängden på begränsningsslingorna inte överskrider maxlängden på 850 m.



- Stick in trådändarna (2) i kabelkopplingen (1). Trådändarna får inte avisoleras.
- Tryck ihop kabelkopplingen (1) så mycket det går med en tång.



- För begränsningsslingorna parallellt och tätt intill varandra i minst a = 5 cm, utan att begränsningsslingorna korsar varandra.

16 Felavhjälpning

16.1 Åtgärda störningar på robotgräsklipparen

De flesta störningar rapporteras i appen ”MY iMOW®“ och via röda ljusmönster på robotgräsklipparen eller dockningsstationen.

Gör felsökning på följande sätt:
- Följ anvisningarna i appen ”MY iMOW®”.

eller
- Tryck på knappen ”LÅS” på manöverpanelen och följ ljudinstruktionerna.

Fel	Ljusindikatorn på robotgräsklipparen eller dockningsstationen	Orsak	Åtgärd
Robotgräsklipparen avbryter inställningen av Team-funktionen.	Ljusindikatorn blinkar rött 2x.	Det finns redan inställningar på robotgräsklipparen som påverkar Team-funktionen.	► Återställ standardinställningarna på robotgräsklipparen i appen "MY iMOW®.
		Inställningarna av Team-funktionen har inte skett i rätt ordningsföljd.	► Återställ standardinställningarna på alla robotgräsklippare i appen "MY iMOW®. ► Installera Team-funktionen i fallande ordningsföljd, 📖 5.7.2.

Fel	Ljusindikatorn på robotgräsklipparen eller dockningsstationen	Orsak	Åtgärd
		Det är något fel på begränsningsslingan eller styrtråden.	► Kontrollera att begränsningsslingan och styrtråden är oskadade. ► Säkerställ att begränsningsslingan eller styrtråden är korrekt anslutna till dockningsstationen, 🕮 5.6.1. ► Säkerställ att begränsningsslingan och styrtråden är korrekt anslutna till kabelkopplingen, 🕮 5.5.1.
		PIN-skyddet på robotgräsklipparen är aktiverat.	► Avaktivera PIN-skyddet i appen "MY iMOW®.
Robotgräsklipparen blir stående på väg tillbaka till dockningsstationen.		Batteriet är urladdat.	► Säkerställ att begränsningsslingan inte överskrider den maximala längden, 🕮 17.1. ► Optimera dragningen av styrtråden. ► Lägg ner ytterligare en styrtråd i klippområdet. ► Bär robotgräsklipparen till dockningsstationen för laddning. ► Om möjligt: ställ dockningsstationen i ett klippområde med sluttningsläge längst ner i sluttningen.
Robotgräsklipparen startar inte som förväntat.	Ljusindikatorn lyser blått.	Robotgräsklipparen startar om.	► Vänta tills omstarten är klar. Därefter påbörjar robotgräsklipparen klippningen automatiskt.
	Ljusindikatorn lyser rött. LED-lampan på dockningsstationen lyser rött.	Det är något fel på begränsningsslingan eller styrtråden.	► Kontrollera att begränsningsslingan och styrtråden är oskadade. ► Säkerställ att begränsningsslingan eller styrtråden är korrekt anslutna till dockningsstationen. ► Säkerställ att begränsningsslingan och styrtråden är korrekt ansluten till kabelkopplingen. ► Följ anvisningarna i appen ”MY iMOW®”.
Robotgräsklipparen laddas inte.	Ljusindikatorn lyser rött. LED-lampan på dockningsstationen lyser rött.	Det finns ett fel på robotgräsklipparen, batteriet, nätdelen eller dockningsstationen.	► Säkerställ att laddkontakterna på dockningsstation och robotgräsklippare är rena. ► Följ anvisningarna i appen ”MY iMOW®”. ► Om felet fortfarande föreligger: fortsätt inte att försöka ladda robotgräsklipparen, dra ut anslutningskabelns kontakt ur uttaget och kontakta en STIHL-återförsäljare.

17 Tekniska data

17.1 Robotgräsklippare STIHL iMOW® 7.0 PRO

Tekniska data

– Klippbredd: 28 cm
– Klipphöjd – elektrisk: 20 mm till 60 mm
– Varvtal på knivbrickan: 2400 1/min
– Klipphastighet: 0,5 m/s
– Mått:
  – Höjd: 291 mm
  – Bredd: 525 mm
  – Längd: 705 mm
– Vikt: 16 kg
– Skyddsklass: III
– Skyddsklass: IP56
– Maximalt klippområde (en robotgräsklippare): 5000 m²
– Maximalt klippområde: (Team med 2 robotgräsklippare): 5500 m²
– Maximalt klippområde: (Team med 3 robotgräsklippare): 8000 m²

– Aktiv tid 1000 m² (en robotgräsklippare per vecka) [8]: 20 h
– Maximal längd på begränsningsslingan vid klippområden ≤ 5000 m²: 850 m
– Maximal längd på begränsningsslingan vid klippområden ≥ 5000 m²: 460 m
– Maximal lutning: 45 %

Bluetooth®
– Dataanslutning: Bluetooth® 5.1. Den mobila slutenheten måste vara kompatibel med Bluetooth® Low Energy 5.0 och stödja Generic Access Profile (GAP).
– Frekvensband: ISM-band 2,4 GHz
– Avgiven maximal överföringseffekt: 1 mW
– Signalområde: ca 10 m. Signalstyrkan är beroende av miljöförhållandena och den mobila slutenheten. Räckvidden kan variera kraftigt beroende på yttre villkor, inklusive använd mottagarutrustning. I slutna utrymmen och genom metalliska barriärer (exempelvis väggar, hyllor, lådor) kan räckvidden vara avsevärt kortare.
– Krav på operativsystemet för den mobila enheten: se info.myimow.stihl.com

Trådlöst nätverk (WLAN)
– Nätverksstandard: IEEE 802.11b/g/n
– Frekvensband: 2,4 GHz
– Avgiven maximal överföringseffekt: 100 mW

Mobiltelefonförbindelse
– SIM-kortformat: e-SIM
– Frekvensband
  – LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  – UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  – GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
– Avgiven maximal sändningseffekt: 2 W
– Genomsnittlig mängd data per månad: Se vanliga frågor och svar på support.stihl.com

Nätverksdatablad
Kommunikation med STIHLs IoT-plattform
– Gränssnitt: trådlöst nätverk (WLAN), mobiltelefonanslutning
– Protokoll och port: MQTT över TCP (8883)
Nätverkskonfiguration
– Gränssnitt: trådlöst nätverk (WLAN), mobiltelefonanslutning
– Protokoll och port: DHCP/DHCPv6 över UDP (68/546)
Kommunikation mer app "MY iMOW®"
– Gränssnitt: Bluetooth® Low Energy
– Protokoll och port: proprietär över GATT
Tidssynkronisering
– Gränssnitt: trådlöst nätverk (WLAN), mobiltelefonanslutning
– Protokoll och port: NTP över TCP/UDP (123)
Upplösning av domännamn och adresser
– Gränssnitt: trådlöst nätverk (WLAN), mobiltelefonanslutning
– Protokoll och port: DNS över TCP/UDP (53)
OTA-uppdatering, kontroll av onlinestatus för robotgräsklipparen, kommunikation med STIHLs IoT-plattform
– Gränssnitt: trådlöst nätverk (WLAN), mobiltelefonanslutning
– Protokoll och port: HTTP/HTTPS över TCP (80/443)

Sensordata
Positionsdatamottagare/GNSS-sensor
– Platsdata (longitud, latitud, höjd)

17.2 Klingor
– Antal klingor: 3

17.3 Batteri STIHL AAI

Batteriet är inbyggt i robotgräsklipparen och får bara monteras ut av en STIHL-återförsäljare.
– Batteriteknik: litiumjoner
– Spänning: 36 V
– Kapacitet i Ah: se typskylten
– Energiinnehåll i Wh: se typskylten
– Vikt i kg: se typskylten

17.4 Dockningsstation och nätdel

Dockningsstation
– Skyddsklass: III
– Skyddsklass: IPX5
– Vikt: 4,0 kg
– Begränsningsslinga och styrtråd
  – Spänning: 42 V
  – Frekvensområde: 1,4 kHZ till 20 kHz

Nätdel
– Marknadsberoende utföranden:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A

[8] Under idealiska förhållanden (få hinder, enkel geometri såsom lite lutning i trädgården, måttlig grästillväxt)

– Vikt: 2,0 kg
– Märkspänning: se typskylten
– Frekvens: se typskylten
– Märkeffekt: se typskylten
– Laddström: se typskylten
– Skyddsklass II
– Skyddsklass: IP 67

17.5 Förlängningskablar

Om en förlängningskabel används måste dess ledningar ha åtminstone följande tvärsnitt, beroende på spänningen och längden på förlängningskabeln:

Om märkspänningen på typskylten är 220 V till 240 V:
– Upp till 20 m lång kabel: AWG 15 / 1,5 mm²
– 20 till 50 m lång kabel: AWG 13 / 2,5 mm²

Om märkspänningen på typskylten är 100 V till 127 V:
– Upp till 10 m lång kabel: AWG 14 / 2,0 mm²
– 10 till 30 m lång kabel: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Temperaturgränser

VARNING

- Batteriet i robotgräsklipparen är inte skyddat mot all påverkan från omgivningen. Batteriet kan börja brinna eller explodera om det utsätts för viss påverkan från omgivningen. Personer kan skadas allvarligt och materiella skador kan uppstå.
  - ► Batteriet får inte laddas i temperaturer under + 5 °C eller över + 40 °C.
  - ► Använd inte robotgräsklipparen i temperaturer under + 5 °C eller över + 40 °C.
  - ► Använd inte dockningsstationen och nätdelen i temperaturer under + 5 °C eller över + 40 °C.
  - ► Förvara inte robotgräsklipparen i temperaturer under 0 °C eller över + 40 °C.
  - ► Förvara inte dockningsstationen och nätdelen i temperaturer under - 20 °C eller över + 60 °C.

17.7 Rekommenderade temperaturintervall

Beakta följande temperaturintervaller för optimal prestanda på det inbyggda batteriet, dockningsstationen och nätdelen:
– Laddning: + 5 °C till + 40 °C
– Användning: + 5 °C till + 40 °C
– Förvaring robotgräsklippare: + 0 °C till + 40 °C
– Förvaring dockningsstation och nätdel: - 20 °C till + 60 °C

Om batteriet laddas, används eller förvaras utanför de rekommenderade temperaturintervallen kan prestandan försämras.

17.8 Bullervärden

K-faktorn för ljudeffektnivån är 2 dB(A).
– Ljudnivå uppmätt enligt 2000/14 EG: 59 dB(A).
– Ljudeffektnivå garanterad enligt 2000/14 EG: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH är en EG-förordning för registrering, bedömning och godkännande av kemikalier.

Information om REACH-direktivet finns på www.stihl.com/reach .

18 Reservdelar och tillbehör

18.1 Reservdelar och tillbehör

STIHL De här symbolerna kännetecknar STIHL-originaldelar och STIHL-originaltillbehör.

STIHL rekommenderar att du använder originaldelar och tillbehör från STIHL.

Reservdelar och tillbehör från andra tillverkare kan inte utvärderas av STIHL i fråga om tillförlitlighet, säkerhet och lämplighet trots pågående marknadsobservation och STIHL kan inte ansvara för användningen av dem.

Originaldelar och tillbehör från STIHL kan köpas hos en STIHL-återförsäljare.

19 Avveckling och bortskaffande

19.1 Ta robotgräsklipparen ur drift

Robotgräsklipparen är ansluten till ditt personliga STIHL Account, med mobila enheter och privata nätverk (WLAN). Av säkerhetsskäl ska alla anslutningar avbrytas och personuppgifter raderas, innan robotgräsklipparen kasseras, säljs eller hyrs ut.
► Återställ robotgräsklipparen till fabriksinställningarna via appen ”MY iMOW®“.
Då raderas lösenord och anslutna enheter.
► Ta bort robotgräsklipparen från användarkontot via appen ”MY iMOW®“.

19.2 Kassera robotgräsklipparen

Information om kassering finns att få hos kommunförvaltningen eller en STIHL-återförsäljare.

Icke fackmannamässig kassering kan skada hälsan och miljön.

Robotgräsklipparen innehåller ett inbyggt batteri som måste källsorteras separat.
- ► Lämna in robotgräsklipparen till en STIHL-återförsäljare för kassering.
  STIHL-återförsäljaren kasserar det inbyggda batteriet separat från robotgräsklipparen.
- ► Avfallshantera STIHLs produkter, inklusive förpackningar, enligt lokala föreskrifter på därför avsedd återvinningsstation.
- ► Släng inte produkten i hushållsavfallet.

20 EU-försäkran om överensstämmelse

20.1 Robotgräsklippare STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Tyskland

intygar på eget ansvar att
– Konstruktionstyp: robotgräsklippare
– Fabrikat: STIHL
– Typ: iMOW® 7.0 PRO
– Serieidentifiering: IA01

och
– Konstruktionstyp: dockningsstation
– Fabrikat: STIHL
– Typ: dockningsstation
– Serieidentifiering: IA01

uppfyller de relevanta bestämmelserna i direktiven 2006/42/EG, 2011/65/EU, 2006/66/EG, 2014/53/EU och har konstruerats och tillverkats i enlighet med de versioner av följande standarder som gällde vid tillverkningsdatumet:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Anmält organ: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, har kontrollerat konformiteten enligt bilaga III modul B i direktiv 2014/53/EU och utfärdat följande EU-typgodkännande: 40055521.

Den tekniska dokumentationen förvaras hos avdelningen för produktgodkännande hos ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Tillverkningsår, tillverkningsland samt serienummer står på robotgräsklipparen.

Waiblingen, 2024-02-16

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

enligt fullmakt

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 UKCA-konformitetsdeklaration

21.1 Robotgräsklippare STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Tyskland

intygar på eget ansvar att
– Konstruktionstyp: robotgräsklippare
– Fabrikat: STIHL
– Typ: iMOW® 7.0 PRO
– Serieidentifiering: IA01

och
– Konstruktionstyp: dockningsstation
– Fabrikat: STIHL
– Typ: dockningsstation
– Serieidentifiering: IA01

överensstämmer med relevanta bestämmelser i de brittiska föreskrifterna The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 och har konstruerats och tillverkats i enlighet

med relevanta versioner av följande standarder som gällde vid tillverkningsdatumet:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Säkerhetsuppdateringsperioden är 24 månader.

Den tekniska dokumentationen förvaras hos ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Tillverkningsår, tillverkningsland samt serienummer står på robotgräsklipparen.

Waiblingen, 2024-04-29

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

enligt fullmakt

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Adresser

www.stihl.com

23 Programvara med öppen källkod

23.1 Programvara med öppen källkod

Denna produkt innehåller upphovsrättsskyddad programvara med öppen källkod som har släppts av respektive upphovsman enligt vissa licensvillkor, t.ex. ”GNU General Public License” (GPL), ”GNU Lesser General Public License” (LGPL), ”Apache License” eller liknande licenser. Om det finns upphovsrättsmeddelanden, användarvillkor eller licensvillkor i den här bruksanvisningen som strider mot en tillämplig licens för öppen källkod gäller inte dessa. Användning och spridning av programvaran med öppen källkod regleras endast av den gällande licensen för öppen källkod. Om licensen ifråga ger dig rätt till källkoden till den här programvaran och/eller ytterligare data kan du erhålla dessa från oss under tre års tid efter att vi senast levererade produkten till dig och, om licensvillkoren så kräver, så länge vi erbjuder kundsupport för produkten. För att få den fullständiga gällande källkoden från oss kan du skicka en begäran med angivelse av produktnamn, serienummer och version av programvaran ifråga till följande adress: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Tyskland. Vi förbehåller oss rätten att debitera dig kostnaden för datamediet samt fraktkostnaderna. Mer information finns på följande webbplats: opensource.stihl.com

Alkuperäisen käyttöohjeen käännös
0000011041_006_FIN

Sisällysluettelo

1 Alkusanat ... 247
2 Tietoja tästä käyttöohjeesta ... 248
3 Yleiskuva ... 248
4 Turvallisuusohjeet ... 251
5 Ruohonleikkuurobotin käyttö Teamissä ... 259
6 Ruohonleikkuurobotin käyttö yksittäisenä laitteena ... 272
7 Bluetooth®-radioliitännän sulkeminen ... 293
8 Ruohonleikkuurobotin ja telakointiaseman valokuvio ... 293
9 Ruohonleikkuurobotin käyttö ja säätö ... 294
10 Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus ... 296
11 Kuljettaminen ... 296
12 Säilytys ... 297
13 Puhdistaminen ... 298
14 Huolto ja terien vaihto ... 299
15 Korjaaminen ... 300
16 Häiriöiden poistaminen ... 301
17 Tekniset tiedot ... 302
18 Varaosat ja varusteet ... 304
19 Käytöstä poisto ja kierrätys ... 304
20 EU-vaatimustenmukaisuusvakuutus ... 305
21 UKCA-vaatimustenmukaisuusvakuutus ... 305
22 Yhteystiedot ... 306
23 Avoimen lähdekoodin ohjelmistot ... 306

1 Alkusanat

Arvoisa asiakas,

kiitämme sinua STIHLin tuotteen valinnasta. STIHL kehittää ja valmistaa huippuluokan tuotteita pitäen suunnittelun lähtökohtana asiakkaidensa tarpeita. Näin pystymme tarjoamaan asiakkaillemme tuotteita, jotka toimivat luotettavasti myös äärimmäisen vaativissa olosuhteissa.

STIHL tunnetaan myös erinomaisesta asiakaspalvelustaan. Jälleenmyyjämme huolehtivat sekä

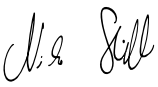
Painettu kloorittomalle paperille. Paperi voidaan kierrättää.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

asiantuntevasta neuvonnasta ja opastuksesta että kattavien teknisten palvelujen tarjoamisesta.

STIHL on sitoutunut kestävään ja vastuulliseen vuorovaikutukseen luonnon kanssa. Tämän käyttöohjeen tarkoituksena on auttaa sinua käyttämään STIHL-tuotetta turvallisesti ja ympäristöystävällisesti pitkän käyttöiän ajan.

Kiitämme sinua STIHLiä kohtaan osoittamastasi luottamuksesta. Toivomme, että olet tyytyväinen hankkimaasi STIHL-tuotteeseen.



Tohtori Nikolas Stihl

TÄRKEÄÄ! LUE OPAS ENNEN KÄYTTÖÄ JA SÄILYTÄ SE VASTAISTA KÄYTTÖÄ VARTEN.

2 Tietoja tästä käyttöohjeesta

2.1 Tuotetta koskevat asiakirjat

Paikallisia turvallisuusohjeita on noudatettava.

- ► Lue tämän käyttöohjeen lisäksi myös seuraavat oppaat varmistaen, että olet ymmärtänyt niiden sisällön, ja säilytä ne:
  - – STIHL-akkuja ja sisäänrakennetuilla akuilla varustettuja tuotteita koskevia turvallisuustietoja: www.stihl.com/safety-data-sheets

Lisätietoja STIHL ruohonleikkuurobotista, yhteensopivista lisävarusteista ja usein kysytyistä kysymyksistä saat osoitteista support.stihl.com, info.myimow.stihl.com tai STIHL-erikoisliikkeestä.

Bluetooth®-merkki ja Bluetooth®-kuvamerkit (logot) ovat Bluetooth SIG, Inc.:n rekisteröityjä tavaramerkkejä ja omaisuutta. STIHL käyttää näitä sana- ja kuvamerkkejä lisenssioikeuksilla.

Ruohonleikkuurobotissa on Bluetooth®-radioliitäntä, radioverkkoliitäntä ja matkapuhelinliitäntä. Paikallisia käyttörajoituksia (esimerkiksi lentokoneissa tai sairaaloissa) on noudatettava.

2.2 Tekstin sisältämien varoitusten merkitseminen

VAARA

- Tämä teksti muistuttaa vaaroista, jotka johtavat vakavaan loukkaantumiseen tai jopa kuolemaan.
  - ► Tekstissä mainittujen toimenpiteiden avulla on mahdollista välttää vakava loukkaantuminen tai jopa kuolema.

VAROITUS

- Tämä teksti muistuttaa vaaroista, jotka **voivat** johtaa vakavaan loukkaantumiseen tai jopa kuolemaan.
  - ► Tekstissä mainittujen toimenpiteiden avulla on mahdollista välttää vakava loukkaantuminen tai jopa kuolema.

HUOMAUTUS

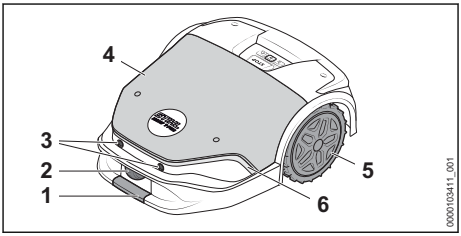
- Tämä teksti muistuttaa vaaroista, jotka voivat johtaa esinevahinkoihin.
  - ► Tekstissä mainittujen toimenpiteiden avulla on mahdollista välttää esinevahingot.

2.3 Tekstissä käytetyt symbolit

Tämä merkki viittaa johonkin tämän käyttöohjeen lukuun.

3 Yleiskuva

3.1 Ruohonleikkuurobotti



1 **Tartuntakohdat edessä**
Ruohonleikkuurobottia voidaan nostaa ja kuljettaa tarttumalla samanaikaisesti etu- ja takakahvoista.

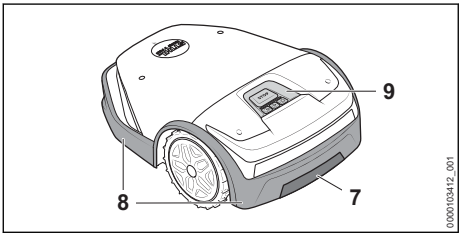
2 **Latauskoskettimet**
Latauskoskettimet yhdistävät ruohonleikkuurobotin telakointiasemaan.

3 **Ultraäänianturit**
Ultraäänianturit havaitsevat esteet.

4 Kupu
Kupu on jousikiinnitteinen, ja törmäystunnistin havaitsee esteet leikkuualueella.

5 Ajopyörät
Ajopyörät liikuttavat ruohonleikkuurobottia.

6 Valonauhat
Valonauha ilmaisee ruohonleikkuurobotin tilan.

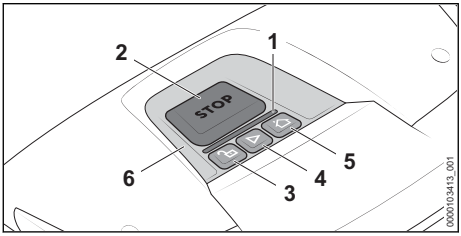


7 Tartuntakohdat takana
Ruohonleikkuurobottia voidaan nostaa ja kuljettaa tarttumalla samanaikaisesti etu- ja takakahvoista.

8 Suojalista
Suojalista suojaa käyttäjää ilmaan sinkoutuvilta siruilta ja esineiltä sekä estää käyttäjää joutumasta kosketuksiin terien kanssa.

9 Käyttöpaneeli
Ohjauspaneeli sisältää painikkeet ja sadetunnistimen.

3.2 Käyttöpaneeli



1 Valonauhat
Valonauha näyttää ruohonleikkuurobotin tilan ja osoittaa, mitä painikeyhdistelmää on painettava tiettyä toimintoa varten.

2 Painike STOP
Painike pysäyttää ruohonleikkuurobotin ja leikkurikoneiston. Painiketta käytetään myös laitteen lukituksen aktivoimiseen.

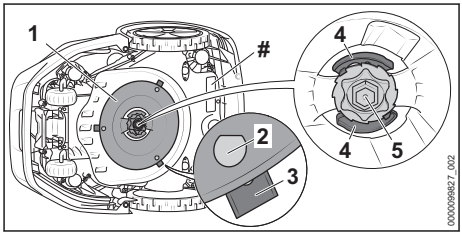
3 Painike LUKKO
Painike avaa ruohonleikkuurobotin lukituksen yhdessä näytetyn painikeyhdistelmän kanssa.

4 Painike START
Painike käynnistää ruohonleikkuun.

5 Painike KOTI
Painike saa ruohonleikkuurobotin palaamaan telakointiasemaan tai peruuttaa nykyisen leikkuutyön, kun ruohonleikkuurobotti on telakointiasemassa.

6 Sadetunnistin
Sadetunnistin reagoi kosteuteen. Asetuksesta riippuen ruohonleikkuurobotti voi ottaa sääolosuhteet huomioon leikkuuaikataulussaan.

3.3 Leikkurikoneisto



1 Terälevy
Terälevyä käytetään terien kiinnittämiseen.

2 L-pultit
L-pultit on tarkoitettu terien kiinnittämiseen.

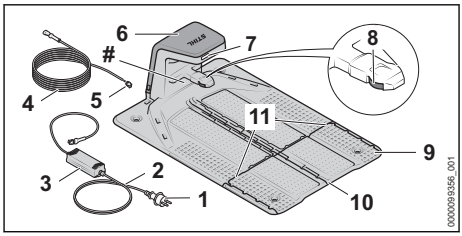
3 Terät
Terät leikkaavat ruohoa.

4 Vipu
Vivut varmistavat mutterin.

5 Mutteri
Mutteri kiinnittää terälevyn.

 # Koneen numerolla varustettu arvokilpi

3.4 Telakointiasema ja virtalähde



1 Verkkopistoke
Verkkopistoke yhdistää liitoskaapelin pistorasiaan.

2 Liitoskaapeli
Liitoskaapeli yhdistää virtalähteen verkkopistokkeeseen.

3 Virtalähde
Virtalähde toimii telakointiaseman energialähteenä.

4 Latauskaapeli
Latauskaapeli yhdistää virtalähteen telakointiasemaan.

5 Liitin
Pistoke yhdistää latauskaapelin telakointiasemaan.

6 Kupu
Kupu peittää telakointiaseman ja suojaa sen sisällä olevaa elektroniikkaa.

7 LED-valo
LED-valo ilmaisee telakointiaseman tilan.

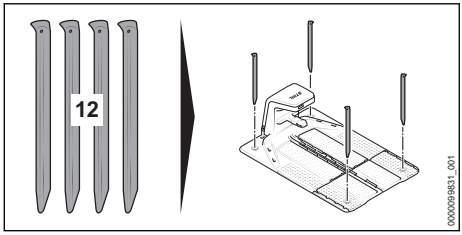
8 Latauskoskettimet
Latauskoskettimet yhdistävät telakointiaseman ruohonleikkuurobottiin.

9 Pohjalevy
Pohjalevy on telakointiaseman perusta.

10 Kaapelikanava
Ohjauslanka asennetaan keskimmäiseen kaapelikanavaan.

11 Kaapelikanava
Rajauslanka asennetaan ulkopuolella oleviin kaapelikanaviin.

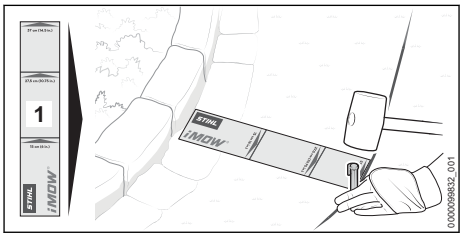
 # Koneen numerolla varustettu arvokilpi



12 Maanaula
Neljä maanaulaa kiinnittävät telakointiaseman maahan.

3.5 iMOW® viivoitin ja asennussarja

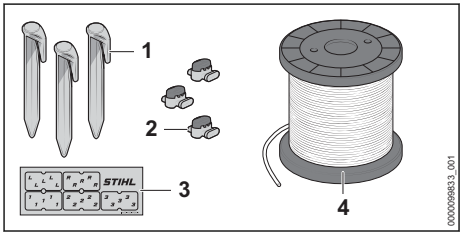
iMOW® viivain



1 iMOW® viivain
Viivain helpottaa langan asettamista ja auttaa oikeiden etäisyyksien säilyttämisessä.

Asennussarja

Ruohonleikkuurobotin käyttöönottoon tarvitaan asennussarja, joka ei sisälly ruohonleikkuurobotin toimitukseen. Sopivia asennussarjoja on saatavana lisävarusteena eri kokoisiin puutarhoihin.



1 Kiinnitysnaula
Kiinnitysnaula kiinnittää rajauslangan ja ohjauslangan maahan.

2 Lankaliitin
Lankaliitin yhdistää lankojen päät toisiinsa.

3 Kaapelimerkki
Kaapelimerkkejä käytetään merkitsemään lankojen päät telakointiaseman sisällä. Ne helpottavat johtimien päiden kohdentamista, kun ne liitetään oikeaan liittimeen.

4 Lankakela
Lankakelaa tarvitaan rajauslangan ja ohjauslangan asentamiseen.

3.6 Symbolit

Symbolit voivat olla ruohonleikkuurobotissa, telakointiasemassa, virtalähteessä tai sisäänrakennetussa akussa, ja ne tarkoittavat seuraavaa:

Tämä merkki ilmoittaa terälevyn halkaisijan.

Tämä merkki osoittaa, mihin suuntaan teränpidikkeen lukitus on avattava teriä vaihdettaessa.

Tämä merkki osoittaa, mihin suuntaan teränpidike on lukittava teriä vaihdettaessa.

Kotelointiluokka 2, kaksinkertainen suojaeristys.

Älä hävitä tuotetta talousjätteen mukana.

Symbolin vieressä oleva arvo ilmoittaa akun energiasisällön kennovalmistajan ilmoittamien tietojen perusteella. Käyttötilanteessa käytettävissä oleva energiasisältö on tätä pienempi.

1 LED-valo palaa punaisena. Akku on liian kuuma tai liian kylmä.

4 LED-valoa vilkkuu punaisina. Akussa on häiriö.

4 Turvallisuusohjeet

4.1 Varoitusmerkit

Ruohonleikkuurobottiin, telakointiasemaan, verkkolaitteeseen tai akkuun sijoitettujen varoitusmerkkien merkitykset ovat seuraavat:

Noudata turvallisuusohjeita ja toimi niiden sisältämien ohjeiden mukaisesti.

Lue, ymmärrä ja tallenna käyttöohjeet myöhempää käyttöä varten.

Noudata ilmaan sinkoutuvien sirujen ja esineiden varalta annettuja turvallisuusohjeita.

Säilytä turvallinen etäisyys.

Älä koske pyörivään terälevyyn.

Älä nouse ruohonleikkuurobotin päälle tai istu sen päällä.

Pysäytä ruohonleikkuurobotti kuljetuksen, varastoinnin, puhdistuksen, huollon, korjauksen ajaksi tai jos käyttäytyminen muuttuu tai on epätavallista, ja aktivoi laitteen lukitus.

Pidä lapset poissa ruohonleikkuurobotista ja leikkuualueelta.

Pidä eläimet poissa ruohonleikkuurobotista ja leikkuualueelta.

Älä upota akkua nesteisiin.

Suojaa akku kuumuudelta ja avotulelta.

4.2 Määräystenmukainen käyttö

Ruohonleikkuurobotti STIHL iMOW® 7.0 PRO on tarkoitettu ruohon leikkaamiseen ja multaamiseen.

STIHL-telakointiasema ja mukana toimitettu DM210X-420X-virtalähde lataavat ruohonleikkuurobotin STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Ruohonleikkuurobottia, telakointiasemaa ja verkkolaitetta voidaan käyttää sateella.

Ruohonleikkuurobotin virtalähteenä on STIHL AAI -akku. Akku on sisäänrakennettu ruohonleikkuurobottiin, ja sen saa irrottaa vain STIHL-erikoisliike.

Ruohonleikkuurobotti voidaan konfiguroida ja sitä käyttää MY iMOW® -sovelluksella tai STIHL connected -portaalilla. STIHL connected -portaalin toiminnallisuus on osittain rajoitettua verrattuna MY iMOW® -sovellukseen.

⚠ VAROITUS

- Telakointiasemien, virtalähteiden ja akkujen, joita STIHL ei ole hyväksynyt ruohonleikkuurobottia varten, käyttö voi aiheuttaa tulipalon tai räjähdyksen. Seurauksena voi olla vakava tai hengenvaarallinen loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Käytä ruohonleikkuurobottia sisäänrakennetulla akulla STIHL AAI.
  - ► Lataa ruohonleikkuurobotti STIHL iMOW® 7.0 PRO STIHL telakointiasemalla ja STIHL virtalähteellä DM210X-420X.
- Jos ruohonleikkuurobottia, akkua, telakointiasemaa tai virtalähdettä käytetään laitteille määritellystä käyttötarkoituksesta poikkeavasti, seurauksena voi olla sekä vakava tai

jopa hengenvaarallinen loukkaantuminen että omaisuusvahinkoja.
- ► Käytä ruohonleikkuurobottia, telakointiasemaa ja virtalähdettä tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla.

4.3 Käyttäjää koskevat vaatimukset

⚠ VAROITUS

- Käyttäjä ei kykene tunnistamaan eikä arvioimaan ruohonleikkuurobottiin, telakointiasemaan ja virtalähteeseen liittyviä vaaroja, ellei hän ei ole saanut asianmukaista perehdytystä laitteen käyttöön. Käyttäjä tai sivulliset saattavat loukkaantua vakavasti tai jopa hengenvaarallisesti.

► Lue, ymmärrä ja tallenna käyttöohjeet myöhempää käyttöä varten.

► Jos luovutat ruohonleikkuurobotin, telakointiaseman tai virtalähteen toiselle henkilölle: Anna käyttöohje mukaan.

► Varmista, että käyttäjä täyttää seuraavat ehdot:
  – Käyttäjä on valpas.
  – Käyttäjä kykenee fyysisten, aistinvaraisten ja henkisten kykyjensä puolesta käyttämään ruohonleikkuurobottia, telakointiasemaa ja virtalähdettä. Jos käyttäjällä on rajalliset fyysiset, sensoriset tai henkiset kyvyt, hän saa työskennellä ruohonleikkuurobotilla vain vastuuhenkilön valvonnassa tai tämän antamien ohjeiden mukaan. Tähän sisältyvät myös kaikki työt ruohonleikkuurobotin, telakointiaseman, virtalähteen, latauskaapelin sekä ohjauslangan ja rajauslangan kanssa ja niihin liittyvät työt.
  – Käyttäjä osaa tunnistaa ja arvioida ruohonleikkuurobottiin, telakointiasemaan ja virtalähteeseen liittyvät vaarat.
  – Käyttäjä on täysi-ikäinen tai kansallisten määräysten mukaisessa valvotussa ammattikoulutuksessa.
  – Käyttäjä on saanut STIHL-erikoisliikkeeltä tai muulta asiantuntevalta henkilöltä perehdytyksen ruohonleikkuurobotin, telakointiaseman ja virtalähteen käyttöön, ennen kuin hän käyttää niitä ensimmäistä kertaa.
  – Käyttäjä ei ole alkoholin, lääkkeiden tai huumaavien aineiden vaikutuksen alainen.
  – Kun asennat, käytät, puhdistat, huollat ja kuljetat ruohonleikkuurobottia, pidä tasapaino yllä, varmista, että sinulla on tukeva jalansija, äläkä juokse.
  – Termit "käyttäminen", "käyttö" ja "toiminta" käsittävät kaiken ruohonleikkuurobotilla, telakointiasemalla, virtalähteellä, latauskaapelilla, ohjainlangalla ja rajauslangalla sekä kaikilla iMOW®-lisävarusteilla tehtävän työn.

► Jos jokin asia on jäänyt sinulle epäselväksi: Ota yhteyttä STIHL-erikoisliikkeeseen.

4.4 Vaatetus ja varustus

⚠ VAROITUS

- Rajauslangan tai ohjauslangan asentamisen ja telakointiaseman kiinnittämisen aikana kiinnitysnaulojen tai maakoukkujen iskeminen maahan voi aiheuttaa esineiden sinkoutumista ylös suurella nopeudella. Käyttäjä voi loukkaantua.
  ► Käytä tiiviisti istuvia suojalaseja. Sopivat suojalasit on testattu standardin EN 166 tai kansallisten määräysten mukaisesti ja ne ovat saatavana kaupassa vastaavilla merkinnöillä.
  ► Käytä kestävästä materiaalista valmistettuja työkäsineitä.
- Erilaiset esineet saattavat sinkoutua leikkuukäytön aikana ilmaan suurella nopeudella. Käyttäjä voi loukkaantua.
  ► Jos ruohonleikkuualueelle mennään leikkuun aikana:
    – Käytä kestävästä materiaalista valmistettuja pitkiä housuja.
    – Käytä tukevia, umpinaisia ja karkeapohjaisia jalkineita.
- Sopimattomat vaatteet saattavat tarttua kiinni puihin, risuihin ja ruohonleikkuurobotiin. Käyttäjä voi loukkaantua vakavasti, mikäli hän ei ole pukeutunut sopivaan työvaatetukseen.
  ► Käytä tiukasti kehoa vasten istuvaa vaatetusta.
  ► Riisu huivit ja korut yltäsi.
- Puhdistamisen, huollon ja kuljetuksen aikana käyttäjä voi joutua kosketuksiin terien kanssa. Käyttäjä voi loukkaantua.
  ► Käytä kestävästä materiaalista valmistettuja työkäsineitä.
- Käyttäjä voi liukastua, mikäli hän ei käytä sopivia työjalkineita. Käyttäjä voi loukkaantua.
  ► Jos ruohonleikkuualueelle mennään ruohonleikkuun aikana: Käytä tukevia, umpinaisia ja karkeapohjaisia jalkineita.

4.5 Työskentelyalue ja ympäristö

4.5.1 Ruohonleikkuurobotti ja leikkuuala

⚠ VAROITUS

- Sivulliset, lapset ja eläimet eivät kykene tunnistamaan eivätkä arvioimaan ruohonleikkuurobotista ja ilmaan nousevista kappaleista aiheutuvia vaaroja. Sivulliset, lapset ja eläimet saattavat loukkaantua vakavasti, minkä lisäksi seurauksena voi olla materiaalivahinkoja.

  - ► Pidä sivulliset, lapset ja eläimet etäällä ruohonleikkuualueelta ruohonleikkuun aikana.
  - ► Jos ruohonleikkuurobottia käytetään alueilla, joihin yleisöllä on pääsy: Sulje leikkuualue ja aseta sinne kylttejä, joissa on varoitusteksti "Varoitus! Automaattinen ruohonleikkuri! Pidä lapset ja eläimet poissa ja valvo!" . Noudata paikallisia määräyksiä.
  - ► Varmista, etteivät lapset voi leikkiä ruohonleikkuurobotilla.
  - ► Määrittele leikkuualue rajauslangan avulla tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla. Rajaa rajauslangalla alueet, joille ruohonleikkuurobotti ei saa ajaa tai joita ei saa leikata leikkuualueelta.
  - ► Älä käytä ruohonleikkuurobottia sora- tai sepelipinnoilla.
- Ihmiset voivat kompastua rajauslankaan, ohjauslankaan tai kiinnitysnauloihin. Seurauksena voi olla loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Aseta rajauslanka ja ohjauslanka tasaisesti maahan tai aseta ne maahan langanasetuskoneella.
  - ► Lyö kiinnitysnaulat kokonaan maahan.
- Jos leikkuualueella käytetään puutarhatyökalua tai -välinettä, työkalu voi osua rajauslankaan, ohjauslankaan tai kiinnitysnauloihin ja vahingoittaa niitä. Esineet voivat sinkoutua työskentelyn aikana ilmaan suurella nopeudella. Seurauksena voi olla loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Älä työskentele rajauslangan tai ohjauslangan alueella puutarhalaitteella tai puutarhatyökalulla.
- Ruohonleikkuurobotin sähköosat voivat synnyttää kipinöitä. Kipinät voivat aiheuttaa helposti syttyvässä tai räjähdysalttiissa ympäristössä tulipalon ja räjähdyksen. Seurauksena voi olla vakava tai hengenvaarallinen loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Älä käytä ruohonleikkuurobottia helposti syttyvässä tai räjähdysalttiissa ympäristössä.
- Myrskyn seurauksena ruohonleikkuurobotti voi vaurioitua tai leikkuualueella voi olla esineitä. Ruohonleikkuurobotti ei välttämättä ole turvallisessa kunnossa, ja ruohonleikkuun aikana saattaa sinkoutua esineitä. Seurauksena voi olla vakava tai hengenvaarallinen loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Tarkista ruohonleikkuurobotin turvallisuus myrskyn jälkeen.
  - ► Tarkista ruohonleikkuualueen kunto, poista esineet leikkuualueelta.

4.5.2 Akku

Akku on sisäänrakennettu ruohonleikkuurobottiin, ja sen saa irrottaa vain STIHL-erikoisliike.

⚠ VAROITUS

- Sivulliset, lapset ja eläimet eivät kykene tunnistamaan eivätkä arvioimaan akusta aiheutuvia vaaroja. Sivulliset, lapset ja eläimet saattavat loukkaantua vakavasti.
  - ► Pidä sivulliset henkilöt, lapset ja eläimet loitolla.
  - ► Älä jätä akkua valvomatta.
  - ► Varmista, etteivät lapset voi leikkiä akulla.
- Akkua ei ole suojattu kaikilta ympäristötekijöiltä. Jos akku altistuu tietyille ympäristövaikutuksille, se voi syttyä tuleen, räjähtää tai vaurioitua peruuttamattomasti. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.

  - ► Suojaa akku kuumuudelta ja avotulelta.
  - ► Älä heitä akkua tuleen.
  - ► Älä lataa, käytä ja säilytä akkua määriteltyjen lämpötilarajojen ulkopuolella, 🕮 17.6.

  - ► Älä upota akkua nesteisiin.
  - ► Pidä akku etäällä metallisista pienesineistä.
  - ► Älä altista akkua suurelle paineelle.
  - ► Älä altista akkua mikroaalloille.
  - ► Suojaa akku kemikaaleilta ja suoloilta.

4.5.3 Telakointiasema ja virtalähde

⚠ VAROITUS

- Sivulliset, lapset ja eläimet eivät kykene tunnistamaan eivätkä arvioimaan telakointiasemasta, virtalähteestä ja sähkövirrasta aiheutuvia vaaroja. Sivulliset henkilöt, lapset ja eläimet voivat loukkaantua vakavasti tai kuolla.
  - ► Pidä sivulliset henkilöt, lapset ja eläimet loitolla.

- ► Varmista, etteivät lapset voi leikkiä telakointiasemalla tai virtalähteellä.

- Telakointiasemaa ja virtalähdettä ei ole suojattu kaikilta ympäristötekijöiltä. Telakointiasema ja virtalähde saattavat syttyä tuleen tai räjähtää jos telakointiasema tai virtalähde altistuu tietyille ympäristötekijöille. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.
  - ► Älä käytä telakointiasemaa ja virtalähdettä helposti syttyvässä tai räjähdysalttiissa ympäristössä.
  - ► Älä käytä tai säilytä telakointiasemaa ja virtalähdettä määritettyjen lämpötilarajojen ulkopuolella, 🕮 17.6.
  - ► Irrota virtalähde verkkovirrasta ennen ukkosmyrskyä tai jos on olemassa salamaniskun vaara.
  - ► Tarkista, että telakointiasema ja virtalähde ovat turvallisessa kunnossa myrskyn jälkeen.
- Ihmiset voivat kompastua telakointiasemaan, latauskaapeliin, virtalähteeseen tai liitoskaapeliin. Henkilöt voivat loukkaantua ja telakointiasema, latauskaapeli, virtalähde tai liitoskaapeli voivat vahingoittua.
  - ► Sijoita telakointiasema ja virtalähde helposti näkyvään paikkaan.
  - ► Sijoita liitoskaapeli ja latauskaapeli siten, että se kulkee kauttaaltaan lattiaa pitkin.
- Suorassa auringonvalossa virtalähteen kotelo voi kuumentua erittäin kuumaksi. Käyttäjä voi altistua palovammoille.

- ► Älä koske kuumaan virtalähteeseen.

4.6 Turvallinen toimintakunto

4.6.1 Ruohonleikkuurobotti

Ruohonleikkuurobotti on turvallisessa toimintakunnossa, jos seuraavat edellytykset täyttyvät:
– Ruohonleikkuurobotissa ei ole vaurioita.
– Hallintalaitteet toimivat moitteettomasti, eikä hallintalaitteisiin ole tehty muutoksia.
– Terät ovat oikein paikallaan ja vaurioitumattomia.
– Ruohonleikkuurobottiin on asennettu ainoastaan alkuperäisiä STIHL-lisävarusteita.
– Lisävarusteet on asennettu oikein.

⚠ VAROITUS

- Jos laite ei ole turvallisessa toimintakunnossa, osat saattavat toimia virheellisesti. Myös turvalaitteet saattavat tällöin lakata toimimasta. Tämä voi johtaa vakavaan tai hengenvaaralliseen loukkaantumiseen.
  - ► Käytä ehjää ja toimivaa ruohonleikkuurobottia.
  - ► Älä tee ruohonleikkuurobottiin muutoksia.
  - ► Jos ohjauspaneeli ei toimi: Älä käytä ruohonleikkuurobottia.
  - ► Asenna ruohonleikkuurobottiin ainoastaan alkuperäisiä STIHL-varusteita.
  - ► Asenna terät tämän käyttöohjeen kuvauksen mukaisesti.
  - ► Asenna varusteet käyttöohjeen tai lisävarusteen käyttöohjeen mukaisesti.
  - ► Älä työnnä esineitä ruohonleikkuurobotissa oleviin aukkoihin.
  - ► Älä yhdistä ja oikosulje latauskoskettimia metalliesineillä.
  - ► Uusi kuluneet tai vaurioituneet ohjekyltit.
  - ► Jos jokin asia on jäänyt sinulle epäselväksi: Ota yhteyttä STIHL-erikoisliikkeeseen.

4.6.2 Leikkurikoneisto

Leikkurikoneisto on turvallisessa toimintakunnossa, jos seuraavat edellytykset täyttyvät:
– Terät, terälevy, teränpidike, vipu ja mutteri ovat vahingoittumattomia.
– Kulumisen ilmaisevat merkinnät terälevyssä eivät ole kuluneet läpi.
– Terälevyn L-pultit ovat kuluneet korkeintaan puoliksi.
– Terät eivät ole vääntyneet.
– Terät on asennettu oikein.

⚠ VAROITUS

- Jos terät eivät ole turvallisessa toimintakunnossa, teristä saattaa irrota palasia, jotka voivat sinkoutua ympäristöön. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen.
  - ► Työskentele vaurioitumattomilla terillä, vaurioitumattomalla terälevyllä, vaurioitumattomalla teränpidikkeellä, vaurioitumattomalla vivulla ja vaurioitumattomilla muttereilla.
  - ► Jos kulumisen ilmaisevat merkinnät ovat kuluneet ja niihin on tullut reikiä, vaihda leikkurikoneisto.
  - ► Jos L-pultit ovat kuluneet yli puoleenväliin asti: vaihda leikkurikoneisto.
  - ► Kiinnitä terät oikein.
  - ► Jos jokin asia on jäänyt sinulle epäselväksi: Ota yhteyttä STIHL-erikoisliikkeeseen.

4.6.3 Akku

Akku on sisäänrakennettu ruohonleikkuurobottiin, ja sen saa irrottaa vain STIHL-erikoisliike.

Akku on turvallisessa toimintakunnossa, jos seuraavat edellytykset täyttyvät:
– Akussa ei ole vaurioita.
– Akku on puhdas ja kuiva.
– Akku toimii moitteettomasti, eikä akussa ole muutoksia.

⚠ VAROITUS

- Akkua ei voida enää käyttää turvallisesti, mikäli akku ei ole turvallisessa toimintakunnossa. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen.
  - ► Käytä akkua vain, jos siinä ei ole minkäänlaisia vaurioita.
  - ► Älä lataa vaurioitunutta tai viallista akkua.
  - ► Jos akku on likaantunut: Puhdista akku.
  - ► Jos akku on märkä tai kostea: anna akun kuivua.
  - ► Älä tee akkuun muutoksia.
  - ► Älä työnnä esineitä akussa oleviin aukkoihin.
  - ► Älä yhdistä ja oikosulje akun sähkökoskettimia metalliesineillä.
  - ► Älä avaa akkua.
  - ► Uusi kuluneet tai vaurioituneet ohjekyltit.
- Vaurioituneesta akusta saattaa vuotaa nestettä. Iho tai silmät voivat ärsyyntyä, jos iho tai silmät joutuvat kosketuksiin nesteen kanssa.
  - ► Vältä joutumista kosketuksiin nesteen kanssa.
  - ► Jos iho on joutunut kosketuksiin nesteen kanssa: pese altistuneet ihoalueet runsaalla vedellä ja saippualla.
  - ► Jos ainetta on joutunut silmiin: Huuhtele silmiä runsaalla vedellä vähintään 15 minuutin ajan ja hakeudu lääkäriin.
- Vaurioituneesta tai viallisesta akusta voi poistua outoja hajuja tai savua. Tällainen akku saattaa myös syttyä tuleen. Seurauksena voi olla vakava tai hengenvaarallinen loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Jos akusta poistuu outoja hajuja tai savua: Älä käytä akkua ja pidä se etäällä palavista materiaaleista.
  - ► Jos akku syttyy palamaan: Yritä sammuttaa akku tulensammuttimella tai vedellä.

4.6.4 Telakointiasema, latauskaapeli, virtalähde ja liitoskaapeli

Telakointiasema, latauskaapeli, virtalähde, liitoskaapeli ja pistokeliitännät ovat turvallisessa kunnossa, jos seuraavat ehdot täyttyvät:
– Telakointiasema, latauskaapeli, virtalähde, liitoskaapeli ja pistokeliitännät ovat vaurioitumattomia.
– Telakointiasema, latauskaapeli, virtalähde, liitoskaapeli ja pistokeliitännät ovat puhtaat.
– Telakointiasemaan on asennettu vain siihen tarkoitettuja STIHL-alkuperäisvarusteita.
– Lisävarusteet on asennettu oikein.
– Telakointiasema ja virtalähde eivät ole peitettyjä käytön aikana.

⚠ VAROITUS

- Jos laite ei ole turvallisessa toimintakunnossa, osat eivät ehkä toimi varmasti ja turvalaitteet saattavat tällöin lakata toimimasta. Tämä voi johtaa vakavaan tai hengenvaaralliseen loukkaantumiseen.
  - ► Käytä vaurioitumatonta telakointiasemaa, vaurioitumatonta latauskaapelia, vaurioitumatonta virtalähdettä, vaurioitumatonta liitoskaapelia ja vaurioitumattomia pistokeliitäntöjä.
  - ► Jos telakointiasema, virtalähde tai pistokeliitännät ovat likaisia: Puhdista telakointiasema, virtalähde ja pistokeliitännät.
  - ► Älä muuta telakointiasemaa, latauskaapelia, virtalähdettä, liitoskaapelia tai pistokeliitäntöjä.
  - ► Älä työnnä esineitä telakointiasemassa ja virtalähteessä oleviin aukkoihin.
  - ► Älä kytke tai oikosulje telakointiaseman, virtalähteen ja pistokeliitäntöjen sähkökontakteja metalliesineillä.
  - ► Älä avaa telakointiasemaa ja virtalähdettä.
  - ► Älä peitä telakointiasemaa ja virtalähdettä.
  - ► Älä hautaa virtalähdettä maahan.
  - ► Älä istu telakointiaseman päällä.
  - ► Älä seiso telakointiaseman pohjalevyn päällä.

4.7 Ruohonleikkuu

⚠ VAROITUS

- Pyörivän terälevyn terät voivat aiheuttaa käyttäjälle viiltohaavoja. Käyttäjä voi loukkaantua vakavasti.

  - ► Älä koske pyörivään terälevyyn ja teriin.
  - ► Jos käyttäjä lähestyy ruohonleikkuurobottia leikkuun aikana tai ennen laitteen säätöjen tekemistä: Paina STOP-painiketta.
  - ► Älä kallista tai nosta ruohonleikkuurobottia leikkuun aikana.
  - ► Jos jokin esine jumittaa terälevyn tai terät: Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus. Poista kappale vasta tämän jälkeen.

► Pidä lapset poissa ruohonleikkuurobotista ja leikkuualueelta.

► Pidä eläimet poissa ruohonleikkuurobotista ja leikkuualueelta.

► Älä kiipeile tai istu ruohonleikkuurobotin päälle äläkä kuljeta lapsia, eläimiä tai esineitä ruohonleikkuurobotilla.

- Jos ruohonleikkuurobotissa ilmenee muutoksia tai ruohonleikkuurobotin käyttäytyminen muuttuu työskentelyn aikana, ruohonleikkuurobotti ei ole enää turvallisessa toimintakunnossa. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.
  ► Paina painiketta STOP ja aktivoi laitteen lukitus. Ota yhteyttä STIHL-erikoisliikkeeseen.
- Jos terät osuvat ruohonleikkuun aikana vieraaseen esineeseen, ne tai niiden osat voivat vaurioitua tai sinkoutua ylös suurella nopeudella. Seurauksena voi olla loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  ► Poista vierasesineet ruohonleikkuualueelta.
  ► Poista rikkinäiset terät tai niiden osat leikkuualueelta.
- Kun STOP-painiketta painetaan, terälevy ja terät jatkavat pyörimistä vielä lyhyen aikaa. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen.
  ► Odota, kunnes terälevy ei enää pyöri.
- Jos terät osuvat kovaan esineeseen ruohonleikkuun aikana, voi syntyä kipinöitä ja terät voivat vaurioitua. Kipinät voivat aiheuttaa helposti syttyvässä ympäristössä tulipalon. Seurauksena voi olla vakava tai hengenvaarallinen loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  ► Älä työskentele helposti syttyvässä ympäristössä.
  ► Varmista, että terät ovat turvallisessa kunnossa.

⚠ VAARA

- Jos ruohonleikkuurobottia käytetään jännitteisten johtojen läheisyydessä, terät voivat joutua kosketuksiin jännitteisten johtojen kanssa ja vahingoittaa niitä. Tämä voi johtaa vakavaan tai hengenvaaralliseen loukkaantumiseen.
  ► Älä käytä ruohonleikkuurobottia jännitteisten johtojen läheisyydessä.

4.8 Lataaminen

⚠ VAROITUS

- Vaurioitunut tai viallinen virtalähde voi aiheuttaa lataamisen aikana outoja hajuja ja savun muodostumista. Seurauksena voi olla loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  ► Irrota verkkopistoke pistorasiasta.
- Virtalähde voi ylikuumentua ja aiheuttaa tulipalon, mikäli lämpö ei pääse poistumaan laitteesta riittävän tehokkaasti. Seurauksena voi olla vakava tai hengenvaarallinen loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  ► Älä peitä virtalähdettä.

4.9 Sähköliitännän yhdistäminen

Seuraavat tekijät voivat mahdollisesti aiheuttaa kosketuksen jännitteisiin osiin:
– Liitoskaapeli tai jatkokaapeli on vaurioitunut.
– Liitoskaapelin tai jatkokaapelin verkkopistoke on vaurioitunut.
– Pistorasiaa ei ole asennettu oikein.

⚠ VAARA

- Jännitteisten osien koskettaminen saattaa aiheuttaa sähköiskun. Käyttäjä voi loukkaantua vakavasti tai jopa hengenvaarallisesti.
  ► Varmista, että kaapeleissa ja niiden verkkopistokkeessa ei ole vaurioita.

Jos liitoskaapeli tai jatkokaapeli ovat vaurioituneet:
► Älä koske vaurioituneeseen kohtaan.
► Irrota verkkopistoke pistorasiasta.

  ► Tartu kaapeleihin ja niiden verkkopistokkeeseen ainoastaan kuivin käsin.
  ► Yhdistä verkkopistoke asianmukaisesti asennettuun ja suojattuun suojakoskettimella varustettuun pistorasiaan.
  ► Jos pistorasia sijaitsee rakennuksen ulkopuolella: varmista, että pistorasia on hyväksytty ulkokäyttöön.
  ► Kytke virtalähde vikavirtasuojakytkimen kautta (30 mA, 30 ms).
  ► Jos liitoskaapeli tai jatkojohto on kytketty tai irrotettu: Tartu aina pistokkeeseen äläkä vedä kaapelista.
- Vaurioitunut tai vääränlainen jatkokaapeli voi johtaa sähköiskuihin. Tämä voi johtaa vakavaan tai hengenvaaralliseen loukkaantumiseen.
  ► Käytä vain jatkokaapelia, jonka poikkipinta-ala on ohjeiden mukainen, 🕮 17.5.
  ► Käytä roiskevesisuojattua ja ulkokäyttöön hyväksyttyä jatkojohtoa.
  ► Suojaa virtalähteen ja jatkojohdon välinen pistokeliitäntä vedeltä.

- ► Käytä jatkojohtoa, jolla on samat ominaisuudet kuin virtalähteen liitoskaapelilla.

⚠ VAROITUS

- Väärä verkkojännite tai väärä verkkotaajuus voi johtaa virtalähteen ylijännitteeseen. Virtalähde voi vaurioitua.
  - ► Varmista, että sähköverkon verkkojännite ja verkkotaajuus vastaavat virtalähteen arvokilvessä ilmoitettuja arvoja.
- Jos virtalähde on kytketty monipistorasiaan, sähkökomponentit voivat ylikuormittua latauksen aikana. Komponentit voivat kuumentua ja aiheuttaa tulipalon. Ihmiset voivat loukkaantua vakavasti tai hengenvaarallisesti, ja seurauksena voi olla omaisuusvahinko.
  - ► Varmista, että virtalähteen ja kaikkien monipistorasiaan liitettyjen sähkölaitteiden arvokilvessä olevat tehomääritykset eivät ylitä monipistorasian tehomäärityksiä.
- Väärin sijoitettu liitoskaapeli, jatkokaapeli tai latauskaapeli voi vaurioitua ja ihmiset voivat kompastua. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.
  - ► Reititä kaapelit ja latauskaapeli siten, että ne ovat leikkuualueen ulkopuolella.
  - ► Aseta kaapelit jatkokaapeli ja latauskaapeli siten, että ne eivät vaurioidu puutarhalaitteella tai puutarhatyökalulla työskennellessä.
  - ► Sijoita ja merkitse kaapelit ja latauskaapeli siten, ettei niihin voi kompastua.
  - ► Aseta kaapelit ja latauskaapeli siten, että ne eivät ole kireällä tai kiertyneitä.
  - ► Sijoita kaapelit ja latauskaapeli siten, että ne eivät vaurioidu, rikkoudu tai joudu puristuksiin tai hankaudu.
  - ► Suojaa kaapelit ja latauskaapeli kuumuudelta, öljyltä ja kemikaaleilta.
  - ► Aseta kaapelit ja latauskaapeli siten, että ne eivät ole jatkuvasti märällä pinnalla.
- Jos sähköjohdot ja putket on asennettu seinään, ne voivat vaurioitua, kun virtalähde asennetaan seinään. Kosketus sähköjohtoihin saattaa aiheuttaa sähköiskun. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.
  - ► Varmista, ettei asennuspaikan kohdalla seinässä ole sähköjohtoja tai putkia.
  - ► Asenna virtalähde seinään tämän käyttöohjeen kuvauksen mukaisesti.
- Jos virtalähde on kytketty generaattoriin, virransyöttöä ei voida taata pysyvästi, eikä ruohonleikkuurobotti voi toimia kunnolla. Virransyötön vaihtelut voivat vahingoittaa virtalähdettä.
  - ► Kytke virtalähde vain asianmukaisesti asennettuun pistorasiaan.

4.10 Kuljettaminen

4.10.1 Ruohonleikkuurobotti

⚠ VAROITUS

- Ruohonleikkuurobotti voi kaatua tai liikkua paikaltaan kuljetuksen aikana. Seurauksena voi olla loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  -
  - ► Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.
  - ► Varmista ruohonleikkuurobotti kiinnityshihnoilla, vöillä tai verkolla siten, ettei se pääse kaatumaan ja liikkumaan.

4.10.2 Akku

Akku on sisäänrakennettu ruohonleikkuurobottiin, ja sen saa irrottaa vain STIHL-erikoisliike.

⚠ VAROITUS

- Akkua ei ole suojattu kaikilta ympäristötekijöiltä. Eräille ympäristötekijöille altistunut akku saattaa vahingoittua. Tästä voi olla seurauksena esinevahinkoja.
  - ► Älä kuljeta vaurioitunutta akkua.
- Akku voi kaatua tai liikkua paikaltaan kuljetuksen aikana. Seurauksena voi olla loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Pakkaa akku pakkaukseen niin, ettei se voi liikkua paikaltaan.
  - ► Kiinnitä pakkaus siten, ettei se voi liikkua paikaltaan.

4.10.3 Telakointiasema ja virtalähde

⚠ VAROITUS

- Telakointiasema tai virtalähde voi kaatua tai liikkua paikaltaan kuljetuksen aikana. Seurauksena voi olla loukkaantuminen ja esinevahinkoja.
  - ► Irrota verkkopistoke pistorasiasta.
  - ► Poista ruohonleikkuurobotti telakointiasemasta.
  - ► Kiinnitä telakointiasema ja virtalähde kiinnityshihnoilla, vöillä tai verkolla siten, ettei se voi kaatua eikä liikkua paikaltaan.
- Liitoskaapelia ja latauskaapelia ei ole tarkoitettu virtalähteen tai telakointiaseman kantamiseen. Liitoskaapeli, virtalähde, latauskaapeli ja latausasema voivat vaurioitua.
  - ► Irrota latauskaapeli virtalähteestä ja telakointiasemasta ja kelaa se ylös.

- ► Tartu telakointiasemaan pohjalevystä ja pidä siitä tiukasti kiinni.
- ► Kelaa liitoskaapeli kasaan ja kiinnitä se virtalähteeseen.
- ► Tartu virtalähteeseen tukevalla otteella kotelosta käsin.

4.11 Säilytys

4.11.1 Ruohonleikkuurobotti

⚠ VAROITUS

- Lapset eivät kykene tunnistamaan eivätkä arvioimaan ruohonleikkuurobotista aiheutuvia vaaroja. Lapset voivat loukkaantua vakavasti.

  - ► Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.
  - ► Säilytä ruohonleikkuurobotti poissa lasten ulottuvilta.
- Kosteus voi syövyttää ruohonleikkuurobotin sähkökoskettimia ja metalliosia. Ruohonleikkuurobotti voi vaurioitua.
  - ► Säilytä ruohonleikkuurobottia puhtaana ja kuivana.
- Jos ruohonleikkuurobotin lukitusta ei aktivoida ruohonleikkuurobotti kytkeytyä vahingossa päälle ja ruohonleikkuurobotti lähtee liikkeelle. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.

  - ► Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.
- Kupua ja kahvoja ei ole tarkoitettu ruohonleikkuurobotin ripustamiseen. Turvalaitteet voivat lakata toimimasta, ja ruohonleikkuurobotti voi vaurioitua.
  - ► Säilytä ruohonleikkuurobottia tämän käyttöohjeen kuvauksen mukaisesti.

4.11.2 Akku

Akku on sisäänrakennettu ruohonleikkuurobottiin, ja sen saa irrottaa vain STIHL-erikoisliike.

⚠ VAROITUS

- Lapset eivät kykene tunnistamaan eivätkä arvioimaan akusta aiheutuvia vaaroja. Lapset voivat loukkaantua vakavasti.
  - ► Säilytä akku poissa lasten ulottuvilta.
- Akkua ei ole suojattu kaikilta ympäristötekijöiltä. Eräiden ympäristötekijöiden vaikutuksille altistunut akku saattaa vahingoittua korjauskelvottomaksi.
  - ► Säilytä akku puhtaana ja kuivana.
  - ► Säilytä akku suljetussa tilassa.
  - ► Älä säilytä akkua määritettyjen lämpötilarajojen ulkopuolella, 🕮 17.6.

4.11.3 Telakointiasema ja virtalähde

⚠ VAROITUS

- Lapset eivät kykene tunnistamaan eivätkä arvioimaan telakointiasemasta ja virtalähteestä aiheutuvia vaaroja. Lapset voivat loukkaantua vakavasti tai jopa hengenvaarallisesti.
  - ► Poista ruohonleikkuurobotti telakointiasemasta.
  - ► Säilytä telakointiasemaa ja virtalähdettä poissa lasten ulottuvilta.
- Telakointiasemaa ja virtalähdettä ei ole suojattu kaikilta ympäristötekijöiltä. Eräille ympäristön vaikutuksille altistunut telakointiasema tai virtalähde saattaa vahingoittua.
  - ► Poista ruohonleikkuurobotti telakointiasemasta.
  - ► Jos virtalähde on lämmin: Anna virtalähteen jäähtyä.
  - ► Säilytä telakointiasema ja virtalähde puhtaana ja kuivana.
  - ► Säilytä telakointiasema ja virtalähde suljetussa tilassa.
  - ► Älä säilytä virtalähdettä määritettyjen lämpötilarajojen ulkopuolella, 🕮 17.6.
- Liitoskaapelia ja latauskaapelia ei ole tarkoitettu virtalähteen tai telakointiaseman kantamiseen. Liitoskaapeli, virtalähde, latauskaapeli ja latausasema voivat vaurioitua.
  - ► Irrota latauskaapeli virtalähteestä ja telakointiasemasta ja kelaa se ylös.
  - ► Tartu telakointiasemaan pohjalevystä ja pidä siitä tiukasti kiinni.
  - ► Kelaa liitoskaapeli kasaan ja kiinnitä se virtalähteeseen.
  - ► Tartu virtalähteeseen tukevalla otteella kotelosta käsin.

4.12 Puhdistus, huolto ja korjaus

⚠ VAROITUS

- Jos ruohonleikkuurobotin lukitusta ei aktivoida puhdistuksen, huollon tai korjauksen aikana, ruohonleikkuurobotti voi kytkeytyä tahattomasti päälle. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.

  - ► Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.
- Voimakkaat puhdistusaineet, korkeapainepesurilla peseminen tai terävät, metalliesineet voivat vaurioittaa ruohonleikkuurobottia. Jos

ruohonleikkuurobottia ei puhdisteta kunnolla, osat eivät ehkä enää toimi oikein ja turvalaitteet voivat kytkeytyä pois käytöstä. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen.
- ► Puhdista ruohonleikkuurobotti tämän käyttöohjeen kuvauksen mukaisesti.

- Terävät puhdistusaineet, puhdistus korkeapainepuhdistusaineella tai puhdistus piikkisillä tai terävillä metalliesineillä voi vahingoittaa telakointiasemaa, virtalähdettä, liitoskaapelia, latauskaapelia ja niiden pistokeliitäntöjä. Jos telakointiasemaa, virtalähdettä, liitoskaapelia, latauskaapelia ja niiden pistokeliitäntöjä ei puhdisteta kunnolla, komponentit eivät enää toimi kunnolla ja turvalaitteet voivat kytkeytyä pois päältä. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen.
  - ► Irrota virtalähteen verkkopistoke pistorasiasta.
  - ► Puhdista telakointiasema, virtalähde, liitoskaapeli, latauskaapeli ja niiden pistokeliitännät tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla.
- Jos ruohonleikkuurobottia, telakointiasemaa tai virtalähdettä ei huolleta tai korjata asianmukaisesti, komponentit eivät enää toimi kunnolla ja turvalaitteet voivat tällöin lakata toimimasta. Tämä voi johtaa vakavaan tai hengenvaaralliseen loukkaantumiseen.
  - ► Älä yritä itse huoltaa tai korjata ruohonleikkuurobottia, telakointiasemaa ja virtalähdettä.
  - ► Jos ruohonleikkuurobotti, telakointiasema ja virtalähde vaativat huoltoa tai korjaamista: Ota yhteyttä STIHL-erikoisliikkeeseen.
  - ► Huolla terät tämän käyttöohjeen kuvauksen mukaisesti.
- Terävät terien leikkuureunat voivat aiheuttaa käyttäjälle viiltohaavoja leikkurikoneiston puhdistuksen tai huoltamisen aikana. Käyttäjä voi loukkaantua.
  - ► Käytä kestävästä materiaalista valmistettuja työkäsineitä.
- Jos virtalähteen liitoskaapeli on viallinen tai vaurioitunut:
  - ► Vaihda virtalähde.
- Jos ruohonleikkuurobotin alapuolella olevan diagnostiikkaliittimen tulppa ei ole kunnolla paikallaan, kosteus ja lika voivat tunkeutua ruohonleikkuurobotin sisään. Ruohonleikkuurobotti voi vaurioitua.
  - ► Tarkista tulpan istuvuus aina, kun puhdistat sen ja vaihdat terän.
  - ► Älä käytä ruohonleikkuurobottia, jos tulppa puuttuu tai on vaurioitunut.

5 Ruohonleikkuurobotin käyttö Teamissä

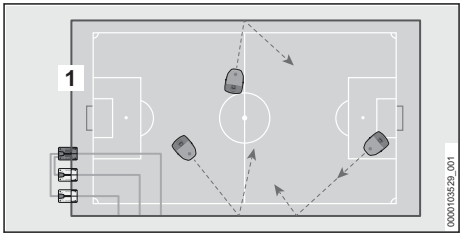
5.1 Toiminnan kuvaus

5.1.1 Toimintakuvaus

Team-toiminto soveltuu yksinkertaisille leikkuualueille, ja sitä kuvataan seuraavissa luvuissa urheilukentän esimerkin avulla.

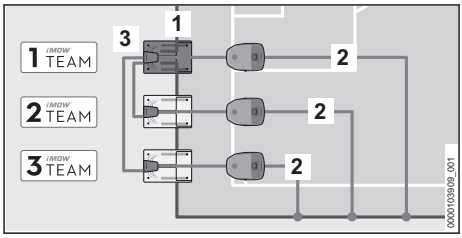
Suurten alueiden, kuten urheilukenttien, tehokkaaseen leikkaamiseen voidaan käyttää jopa kolmea ruohonleikkuurobottia yhdessä tiiminä.

Vakaan ja luotettavan toiminnan varmistamiseksi STIHL suosittelee Team-toiminnon asentamista erikoisliikkeen toimesta.



Ruohonleikkuurobotit leikkaavat nurmen satunnaisilla poluilla.

Jotta ruohonleikkuurobotit voivat tunnistaa leikkuualueen rajat, leikkuualueen ympärille on asetettava rajauslanka (1).

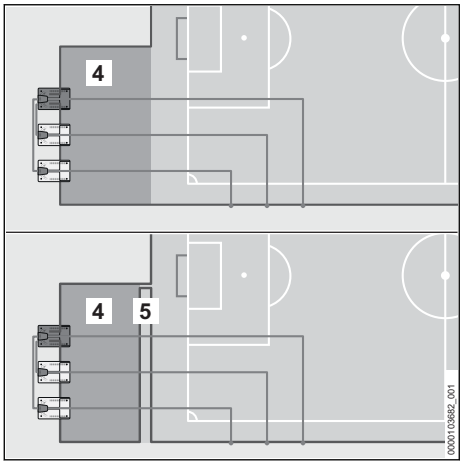


Team-toiminnossa jokaiselle ruohonleikkuurobotille osoitetaan oma telakointiasema (tiimi 1, tiimi 2, tiimi 3), jossa on ohjauslanka (2).

Rajauslanka (1) ja kaikki ohjauslangat (2) liitetään päätelakointiasemaan (3). Johdot välittävät signaalit päätelakointiasemalta ruohonleikkuuroboteille. Ruohonleikkuurobotit ohjataan ohjauslankoja (2) pitkin leikkuualueelle ja takaisin telakointiasemalle.

Telakointiasemien asettaminen

Tarpeiden mukaan telakointiasemat voidaan sijoittaa leikkuualueelle tai sen ulkopuolelle.



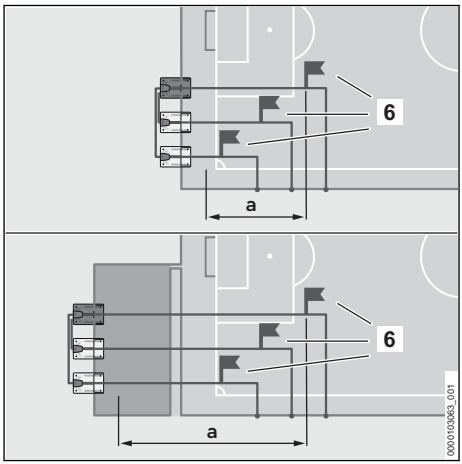
Jos telakointiasemat sijoitetaan leikkuualueen ulkopuolelle, alue (4) voidaan sisällyttää leikattavaan alueeseen tai erottaa siitä.

Alueen (4) erottamiseksi rajauslangalla on asetettava lankasilmukka (5). Telakointiasemien edessä olevaa aluetta (4) ei leikata. Vyöhykkeitä ei voi määritellä Team-toiminnolla.

Käyttö

Ruohonleikkuurobotteja käytetään MY iMOW® -sovelluksella, STIHL connected -portaalin ja ruohonleikkuurobotin ohjauspaneelin painikkeilla. Ruohonleikkuurobottien valonauhat ja keinotekoisesti tuotettu puhe antavat tietoa ruohonleikkuurobottien senhetkisestä tilasta.
Team-toiminnon tärkeimmät asetukset ovat:
– Saman leikkuukorkeuden asettaminen kaikille ruohonleikkuuroboteille
– Leikkuusuunnitelman luominen ja aikavyöhykkeen asettaminen
– Sadetunnistimen asettaminen
– Aloitusetäisyyden määrittäminen

Aloitusetäisyys



Ruohonleikkuurobotit aloittavat leikkuun tietystä pisteestä (6). Kullekin ruohonleikkuurobotille on määritettävä aloitusetäisyys (a) siihen liittyvällä ohjauslangalla.

Jos telakointiasemat sijoitetaan leikkuualueen ulkopuolelle, piste (6) on määriteltävä leikkuualueen sisällä.

Aloitusetäisyyden (a) etäisyys telakointiasemasta: 2 m - 80 m.

Aloitusetäisyys määritetään MY iMOW® -sovelluksessa.

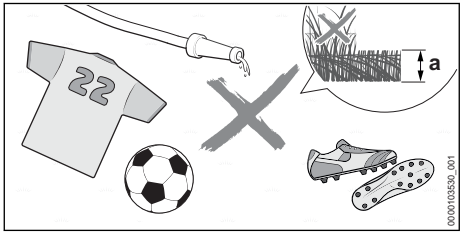
5.2 Leikkuualueen ja ruohonleikkuurobotin valmistelu käyttövalmiiksi

5.2.1 Leikkuualueen suunnittelu ja valmistelut

Ennen ruohonleikkuurobottien käynnistämistä leikkuualue on suunniteltava ja valmisteltava. Tämä mahdollistaa vakaan asennuksen sekä huomaamattoman toiminnan ja eliminoi mahdolliset häiriölähteet.

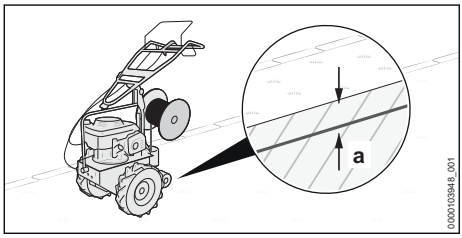
Leikkuualan suunnittelu
- ► Tutustu telakointiasemien ja lankojen reitityksen kuvauksiin seuraavissa luvuissa.
- ► Siirrä tiedot leikkuualueelle:
  – Leikkuualueen ääriviivat
  – Telakointiasemien sijainti
  – Rajauslangan kulku
  – Ohjauslankojen kulku

Leikkuualueen valmistelu



- ► Poista ympärillä olevat esineet.
- ► Poista metallit, magneettisesti ja sähköä johtavat materiaalit ja vanhat rajauslangat.
- ► Leikkaa nurmikko ruohonleikkurilla siihen leikkuukorkeuteen, joka myöhemmin asetetaan myös ruohonleikkuurobotin toimintaa varten. Leikkuukorkeuden vakioasetus on a = 4 cm.
- ► Tasoita reiät ja karkeat epätasaisuudet.

Langanasetuskoneen käyttö



HUOMAUTUS

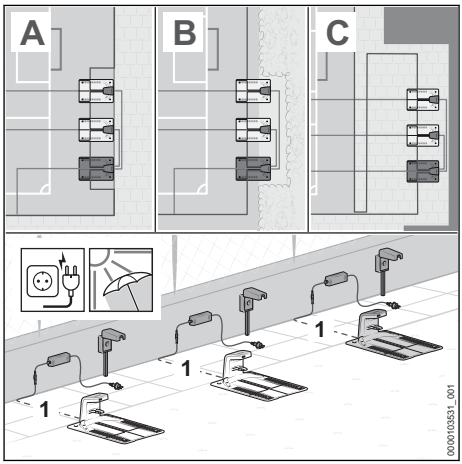
- ■ Jotta ohjauslangat ja rajauslanka eivät vaurioituisi, on suositeltavaa asentaa langat langanasetuskoneella. Tämä suojaa lankoja nurmikon huoltotöiden (esim. ilmastus) ja pelitoimien aikana.
  - ► Älä työstä nurmikkoa koneilla, jotka tunkeutuvat syvemmälle maahan kuin mihin ohjauslangat ja rajauslanka on asetettu.
  - ► Ohjauslankojen ja rajauslangan asettamisen maksimisyvyys: a = 10 cm.

5.2.2 Ruohonleikkuurobotin valmistelu käyttöä varten

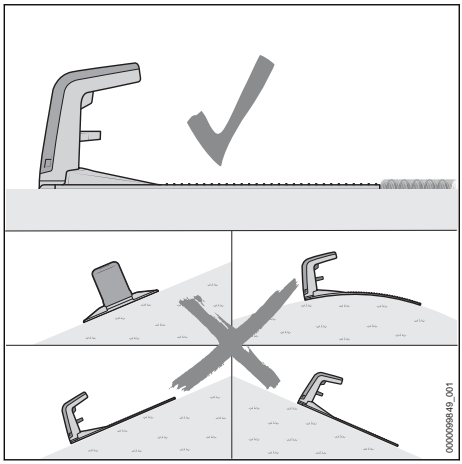
- ► Poista pakkausmateriaali ja kuljetusvarmistukset.
- ► Varmista, että seuraavat laitteet ovat turvallisessa kunnossa:
  - – Ruohonleikkuurobotti, 🕮 4.6.1
  - – Leikkurikoneisto, 🕮 4.6.2
  - – Akku, 🕮 4.6.3
  - – Telakointiasema ja virtalähde, 🕮 4.6.4
- ► Telakointiaseman sijoittaminen, 🕮 5.3
- ► Ohjauslangan asettaminen, 🕮 5.4
- ► Rajauslangan asettaminen, 🕮 5.5
- ► Telakointiaseman sähköliitännän yhdistäminen, 🕮 5.6
- ► Tiimin määrittäminen, 🕮 5.7
- ► Bluetooth®-radioliitännän sulkeminen, 🕮 7
- ► Jos kuvattuja vaiheita ei voida suorittaa: Älä käytä ruohonleikkuurobottia ja ota yhteys STIHL-erikoisliikkeeseen.

5.3 Telakointiaseman sijoittaminen

5.3.1 Yleiset tiedot

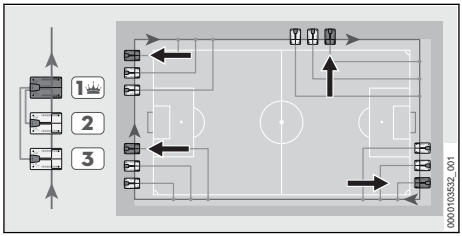


- ► Valitse telakointiasemien sijainti siten, että seuraavat ehdot täyttyvät:
  - – Telakointiasemat sijaitsevat leikkuualueella (A), suoraan leikkuualueen (B) vieressä tai leikkuualueen (C) ulkopuolella.
  - – Ohjauslankojen reitillä ei ole esteitä.
  - – Latauskaapelit (1) voidaan viedä leikkuualueen ulkopuolelle sopivaan pistorasiaan.
  - – Telakointiasemat ja virtalähteet ovat helposti näkyvällä paikalla.
  - – Jos mahdollista: Paikka on suojassa säältä ja varjossa.
  - – Jos mahdollista: Telakointiasemat ovat langattoman verkon vastaanottoalueella (WLAN-yhteys).



- Suuntaa telakointiasemat siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  - Telakointiasemat ovat tasaisella alustalla.
  - Telakointiasemat on suunnattu eteenpäin siten, että niiden aukko on leikkuualuetta kohti.
  - Telakointiasemat on suunnattu vaakasuoraan eivätkä ne ole kallistunut sivuttain, eteen- tai taaksepäin.
  - Pohjalevy ei taivu, ja se asettuu tasaisesti maahan.

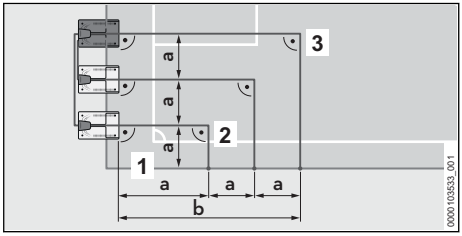
5.3.2 Telakointiasemien sijoittaminen



Päätelakointiasemaksi (tiimi 1) määritellään aina pelikentältä katsottuna äärimmäisenä oikealla sijaitseva telakointiasema. Rajauslanka ja kaikki ohjauslangat liitetään päätelakointiasemaan (tiimi 1).
- Päätelakointiasema (tiimi 1)
- Telakointiasema (tiimi 2)
- Telakointiasema (tiimi 3)

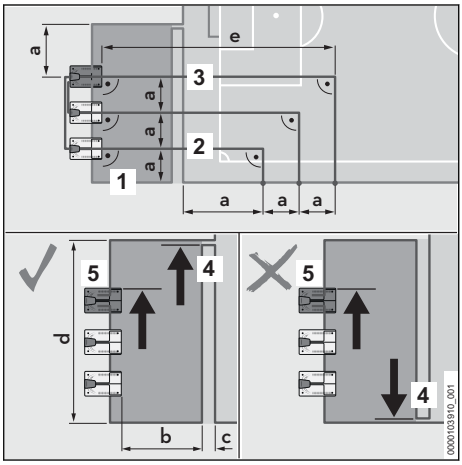
Telakointiasemien kiinnitys maanauloilla suoritetaan vasta lankojen asettamisen jälkeen.

Leikkuualueella olevat telakointiasemat



Sijoita telakointiasema leikkuualueen sisällä siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
- Rajauslanka (1) ja ohjauslanka (2) ovat vähintään a = 2 m:n etäisydellä toisistaan.
- Ohjauslangat ovat vähintään a = 2 m:n etäisydellä toisistaan.
- Pisimmän ohjauslangan (3) pituus on enintään b = 80 m.

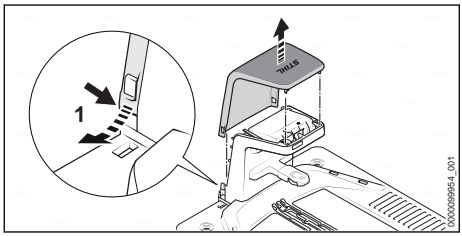
Leikkuualueen ulkopuolella olevat telakointiasemat



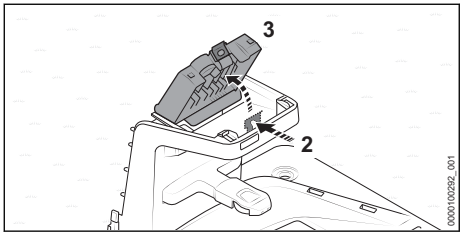
Sijoita telakointiasema leikkuualueen ulkopuolella siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
- Rajauslanka (1) ja ohjauslanka (2) ovat vähintään a = 2 m:n etäisydellä toisistaan.
- Ohjauslangat ovat vähintään a = 2 m:n etäisydellä toisistaan.
- Telakointiasemien ja lankasilmukan (4) etäisyys on b = ≤ 35 m.
- Lankasilmukan (4) leveys on c = 37 cm (1x iMOW® -viivain).
- Erotetun alueen uloimpien rajauslankojen etäisyys on d = ≤ 10 m.
- Pisimmän ohjauslangan (3) pituus on enintään e = 80 m.

– Lankasilmukka (4) on sijoitettu päätelakointiaseman (5) oikealle puolelle.

5.3.3 Telakointiasemien valmistelu



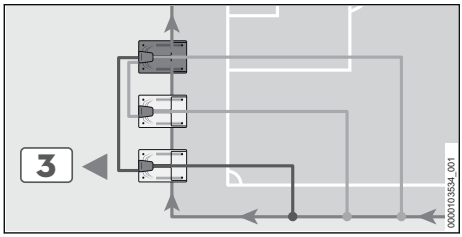
► Taivuta kupua (1) hieman ulospäin molemmilta puolilta ja irrota se ylöspäin.



► Paina lukkovipua (2) ja avaa suojus (3).

5.4 Ohjauslangan asettaminen

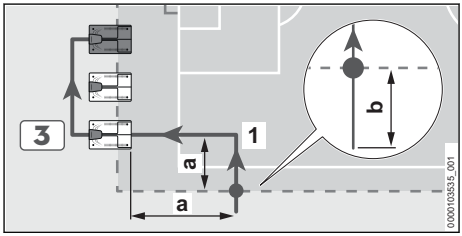
5.4.1 Ohjauslankojen asettaminen



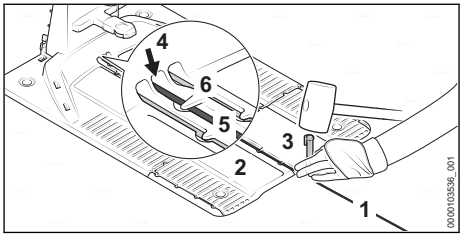
Ohjauslankojen asettaminen aloitetaan aina leikkuualueen kulmaa lähinnä olevasta telakointiasemasta. Tässä esimerkissä se on telakointiasema (tiimi 3).

Ohjauslankojen asettaminen suoritetaan aina leikkuualueen reunasta vastaavaan telakointiasemaan.

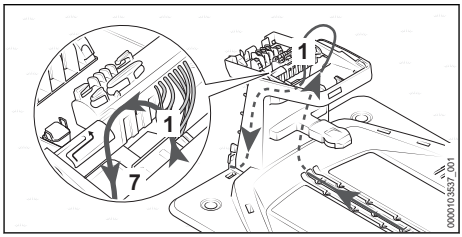
Telakointiaseman (tiimi 3) ohjauslangan asettaminen



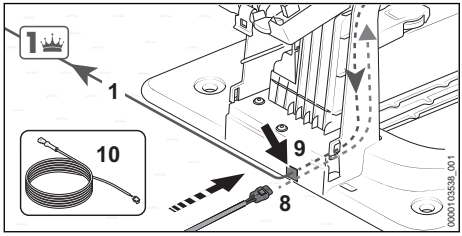
► Pidä vähintään a = 2 m:n etäisyys leikkuualueen reunoista.
► Anna ohjauslangan (1) työntyä b = 1 m:n pituudelta leikkuualueen reunaan myöhemmin asennettavan ohjauslangan yli.
► Aseta ohjauslanka (1) leikkuualueelle ja sitten suorassa kulmassa telakointiasemaan (Team 3) nähden.



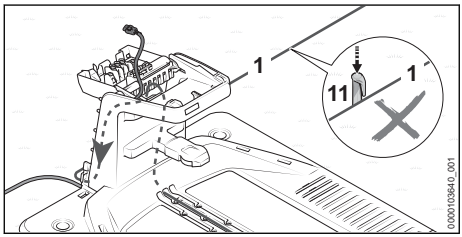
► Kiinnitä ohjauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (2) kiinnitysnaulalla (3).
► Kelaa riittävästi lankaa lankakelalta ja katkaise se sivuleikkurilla.
Langan pituuden on oltava riittävä, jotta ohjauslanka voidaan ohjata telakointiaseman (tiimi 3) läpi ja telakointiaseman takaa päätelakointiasemaan (tiimi 1) ja kytkeä se.
► Aseta ohjauslanka (1) keskimmäiseen läpivientiin (4) ja ohjaa sitä.
Ohjauslanka (1) työnnetään ylöspäin telakointiaseman (tiimi 3) sisään.
► Aseta ohjauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se asettuu tasaisesti kaapelikanavaan (5) ja kiinnittyy koukkuihin (6).



- Aseta ohjauslanka (1) ylhäältä vasempaan aukkoon (7) ja ohjaa sitä.
  Ohjauslanka (1) tulee ulos takana latauskaapelin aukosta.

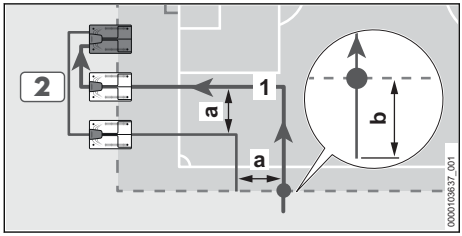


- Ohjaa ohjauslanka (1) telakointiaseman (tiimi 3) takaa päätelakointiasemaan (tiimi 1).
- Aseta pistoke (8) latauskaapelin aukkoon (9) ja pujota latauskaapeli (10).
  Latauskaapeli (10) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.



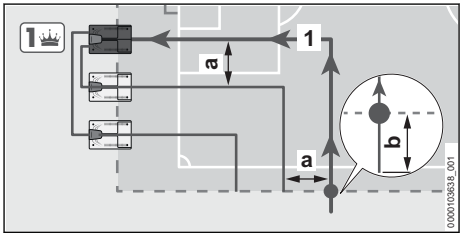
Päätelakointiasemaan (tiimi 1) johtava ohjauslanka (1) kiinnitetään myöhempänä ajankohtana kiinnitysnaulalla (11).

Telakointiaseman (tiimi 2) ohjauslangan asettaminen

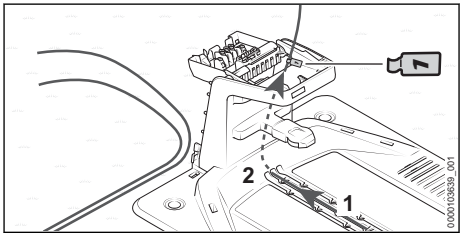


- Aseta telakointiaseman (tiimi 2) ohjauslanka (1) telakointiaseman (tiimi 3) ohjauslangan kohdalla kuvatulla tavalla. Pidä vähintään a = 2 m:n etäisyys jo asetettuun ohjauslankaan.
- Anna ohjauslangan (1) työntyä b = 1 m:n pituudelta leikkuualueen reunaan myöhemmin asennettavan ohjauslangan yli.

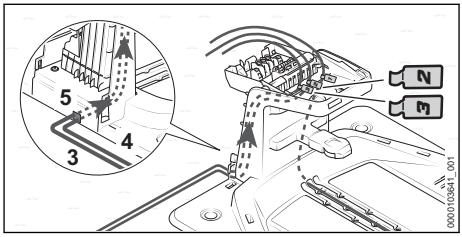
Päätelakointiaseman (tiimi 1) ohjauslangan asettaminen



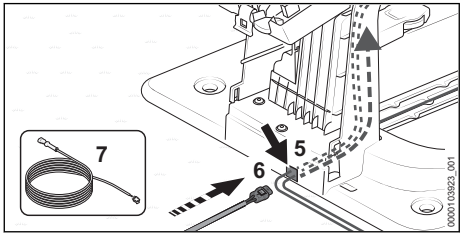
- Aseta ohjauslanka vähintään a = 2 m:n etäisyydessä jo asetettuun päätelakointiasemaan (tiimi 1) johtavaan ohjauslankaan.
- Anna ohjauslangan (1) työntyä b = 1 m:n pituudelta leikkuualueen reunaan myöhemmin asennettavan ohjauslangan yli.
- Kiinnitä ohjauslanka suoraan pohjalevyyn kiinnitysnaulalla.
- Kelaa riittävästi lankaa lankakelalta ja katkaise se sivuleikkurilla.
  Langan pituuden on oltava riittävä, jotta ohjauslanka voidaan ohjata päätelakointiaseman (tiimi 1) läpi ja kytkeä se.
- Aseta ohjauslanka pohjalevyyn siten, että se asettuu tasaisesti kaapelikanavaan ja kiinnittyy koukkuihin.



- Aseta ohjauslanka (1) keskimmäiseen läpivientiin (2) ja ohjaa sitä.
  Ohjauslanka työnnetään ylöspäin päätelakointiaseman (tiimi 1) sisään.
- Merkitse ohjauslanka lähelle koteloa sopivalla kaapelimerkillä.
  Merkintä helpottaa myöhempää liittämistä oikeaan liittimeen.



- Aseta telakointiasemien (tiimi 2 ja tiimi 3) ohjauslangat (3 ja 4) latauskaapelin aukkoon (5) ja pujota ohjauslangat.
  Ohjauslangat työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.
- Merkitse ohjauslangat lähelle koteloa sopivilla kaapelimerkeillä.
  Merkintä helpottaa myöhempää liittämistä oikeaan liittimeen.



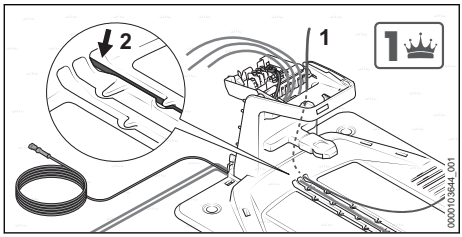
- Aseta pistoke (6) aukkoon (5) ja pujota latauskaapeli (7).
  Latauskaapeli (7) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.

5.5 Rajauslangan asettaminen

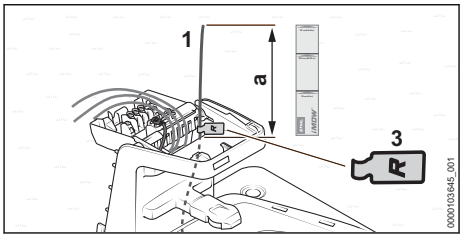
5.5.1 Rajauslangan asettaminen

Ohjauslankoihin johtavan rajauslangan asettaminen

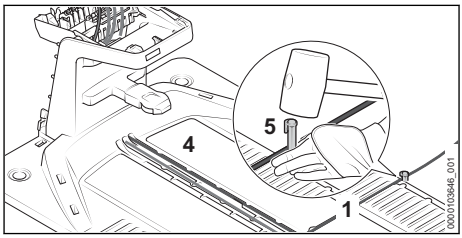
Päätelakointiasema (tiimi 1) toimii lähtökohtana rajauslangan asettamiselle. Rajauslanka asetetaan myötäpäivään.



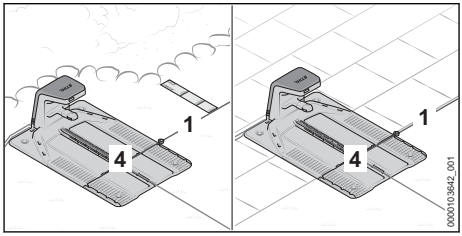
- Työnnä johdon alkuosa (1) oikeanpuoleiseen läpivientiin (2) ja johdata sitä.
  Rajauslanka (1) työnnetään ylöspäin päätelakointiaseman (tiimi 1) sisällä.



- Säädä rajauslanka (1), kunnes se työntyy ylöspäin a = 37 cm:n pituudelta (pituus: 1x iMOW® -viivain).
- Merkitse langan alku (1) lähelle koteloa kaapelimerkillä (3).
  Merkintä helpottaa myöhempää liittämistä oikeaan liittimeen.



- Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn (4) siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin.
- Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan päätelakointiaseman pohjalevyyn (4) kiinnitysnaulalla (5).

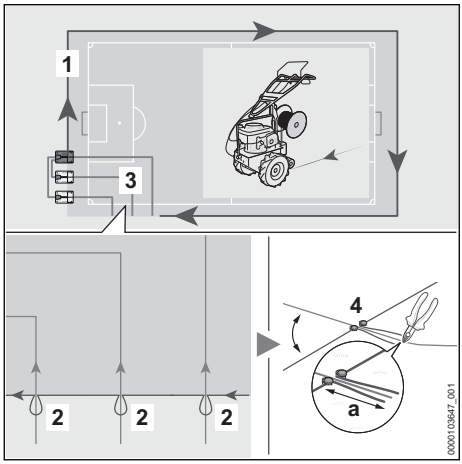


- Aseta rajauslanka (1) siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  – Rajauslanka (1) ohjataan pois pohjalevystä (4) sivulle ja asetetaan 37 cm:n etäisyydelle (pituus: 1x iMOW® -viivain) esteistä ajettavan pinnan suuntaisesti.
  – Rajauslanka ohjataan pois pohjalevystä (4) sivulle ja asetetaan ajettavan pinnan suuntaisesti.

Ohjauslankojen liitäntäkohdan asettaminen

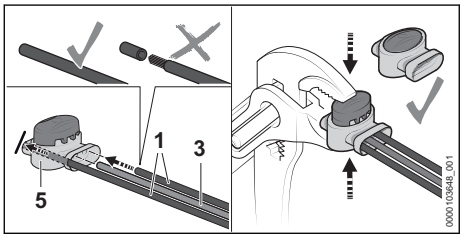
⚠ HUOMAUTUS

- Jotta langat eivät vaurioituisi nurmikon huoltotöiden tai pelitoimien aikana, aseta langat nurmipeitteen alapuolelle.

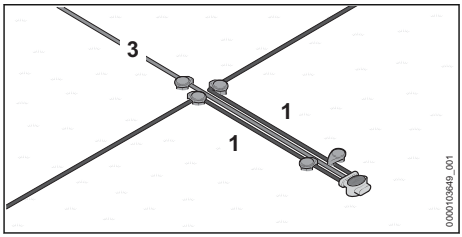


Ympärikulkevaa rajauslankaa (1) asennettaessa ohjauslankojen (3) liitäntäkohtia (2) on siirrettävä:

- ► Kiinnitä rajauslanka (1) aiottuihin paikkoihin kiinnitysnaulalla (4).
- ► Aseta rajauslanka (1) silmukaksi, jonka pituus on a = 15 cm, ja kiinnitä se toisella kiinnitysnaulalla (4).
- ► Leikkaa rajauslanka (1) lankasilmukan lopussa esim. sivuleikkureilla.
- ► Aseta ohjauslanka (3) keskelle rajauslangan (1) päiden väliin.
- ► Vie kaikki langan päät samaan pituuteen a = 15 cm.



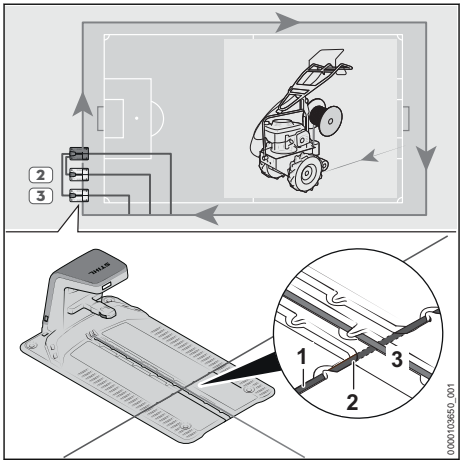
- ► Työnnä rajauslangat (1) ja ohjauslangan (3) päät johtoliittimeen (5) vasteeseen saakka. Langanpäitä ei saa kuoria.
- ► Paina lankaliitintä (5) yhteen pihdeillä vasteeseen saakka.



- ► Aja rajoituslangat (1) ja ohjauslanka (3) rinnakkain ja lähekkäin ilman, että johdot menevät ristiin.
- ► Kiinnitä langat useammilla kiinnitysnauloilla.
- ► Siirrä rajauslanka (1) kauemmaksi leikkuualueen ympärille.

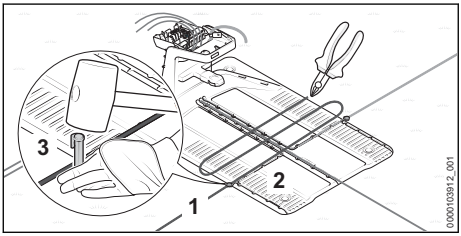
Rajauslangan asettaminen päätelakointiasemien (tiimi 3) ja (tiimi 2) kohdalla

Pinnasta riippuen rajauslanka voidaan asettaa telakointiasemien pohjalevyjen läpi tai pohjalevyjen alle.

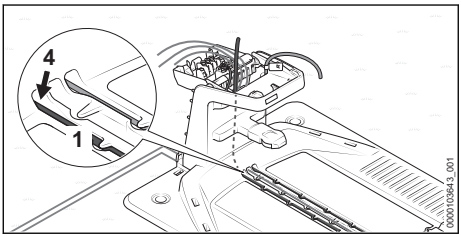


- ► Jos rajauslanka (1) asetetaan latausaseman läpi:
  - ► Aseta rajauslanka (1) telakointiaseman pohjalevyn sivuttaiseen läpivientiin (2) ja työnnä sitä.
  - ► Pujota rajauslanka (1) ohjauslangan (3) alta.
  - ► Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin.
  - ► Toista menettely päätelakointiasemaan (tiimi 1) saakka.

Rajauslangan asettaminen päätelakointiaseman (tiimi 1) kohdalla

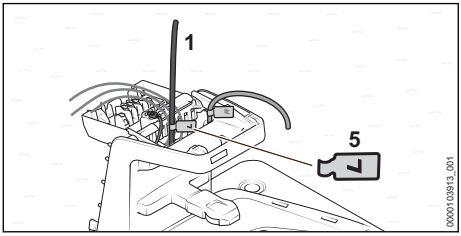


- Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan päätelakointiaseman (tiimi 1) pohjalevyyn (2) kiinnitysnaulalla (3).
- Mittaa pohjalevyn kaksi leveyttä rajauslangan (1) kanssa ja leikkaa rajauslanka (1) sitten sivuleikkurilla pituuteensa.



- Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin.
- Aseta rajauslanka (1) vasempaan läpivientiin (4) ja työnnä sitä.

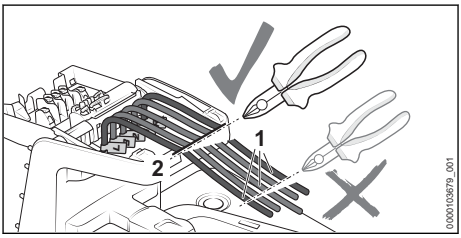
Langan pää (1) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.



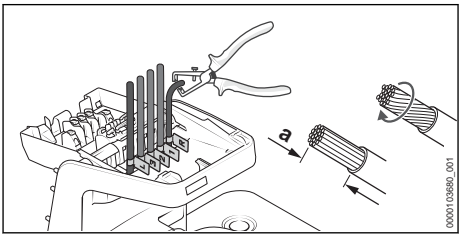
- Merkitse langan pää (1) lähelle koteloa kaapelimerkillä (5).

5.6 Telakointiaseman sähköliitännän yhdistäminen

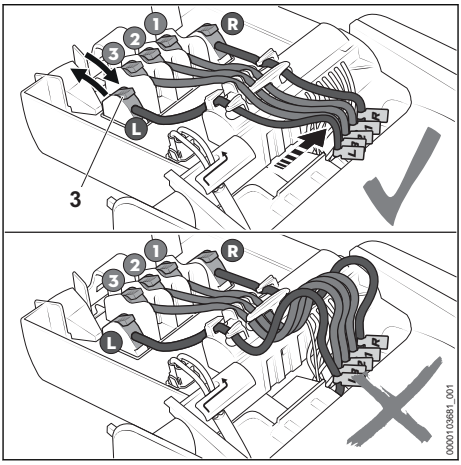
5.6.1 Rajauslangan ja ohjauslangan liittäminen



- Kiristä langan päät (1) hieman ja leikkaa ne reunaa (2) pitkin sivuleikkurilla.

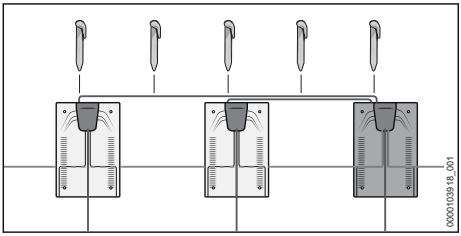


- Kuori langan päät a = 10 mm:n pituisiksi.
- Kierrä lankasäikeet niin, ettei yksikään yksittäinen lankasäie työnny ulos.



- Määritä merkittyjen johtojen päät vastaaviin liittimiin.
- Avaa vastaavan kiinnikkeen vipu (3) taaksepäin.
- Työnnä kuorittu johtimen pää vastaavaan liittimeen ja käännä vipu (3) jälleen eteenpäin sulkeaksesi sen.

► Kiinnitä rajauslangat ja ohjauslangat kaapelinpidikkeisiin siten, että ne eivät muodosta kaapelisilmukoita.

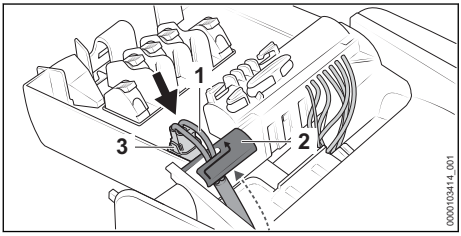


► Kiinnitä ohjauslangat telakointiasemien taakse kiinnitysnauloilla.

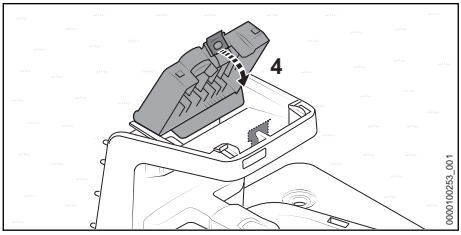
5.6.2 Latauskaapelin yhdistäminen

HUOMAUTUS

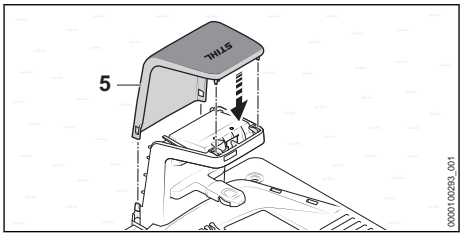
■ Latauskaapelin pistokeliitännät on asennettaessa suojattu likaantumiselta, esim. pölyltä ja lialta. Jos pistokeliitännät ovat likaiset, telakointiasemassa saattaa esiintyä häiriöitä.
► Suojaa avoimet pistokeliitännät lialta.
► Puhdista likaantuneet pistokeliitännät tämän käyttöohjeen kuvauksen mukaisesti.



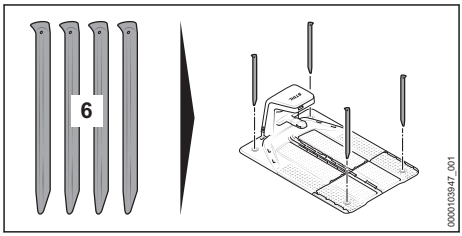
► Kiinnitä latauskaapeli (1) kaapelipidikkeeseen (2).
► Kytke pistoke (3) paikalleen.
Pistoke (3) kytkeytyy kuuluvasti ja selvästi molemmilta puolilta.



► Taita suojus (4) eteenpäin.
Suojus (4) kytkeytyy paikalleen kuuluvasti ja tuntuvasti.



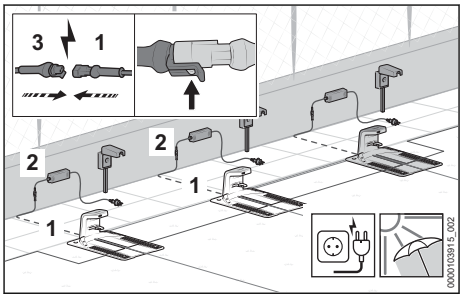
► Aseta kupu (5) paikalleen.
Kupu (5) napsahtaa kuuluvasti paikalleen.



► Kiinnitä kaikki telakointiasemat maahan neljällä maanaulalla (6).

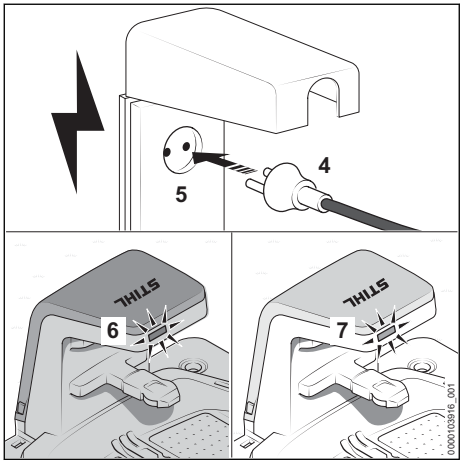
Kytke kaikkien muiden telakointiasemien latauskaapelit tässä luvussa kuvatulla tavalla.

5.6.3 Latauskaapelin yhdistäminen ja virtalähteen liittäminen



► Aseta latauskaapeli (1) virtalähteen (2) sijaintiin.
► Valitse virtalähteen (2) paikka siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
– Virtalähde (2) ja liitäntäkaapeli sijaitsevat leikkuualueen ulkopuolella.
– Sopiva pistorasia on virtalähteen (2) ulottuvilla.
– Virtalähde (2) on tasaisella ja ei pysyvästi märällä alustalla.
– Virtalähde (2) on korotettu maanpinnasta, jotta se voidaan altistaa pitkäaikaisemmalle kosteudelle.
– Jos mahdollista: Paikka on suojassa säältä ja varjossa.

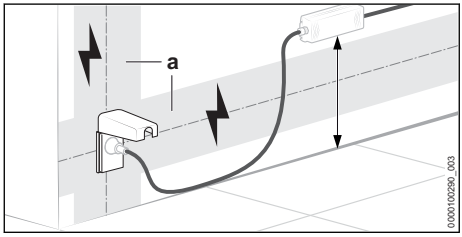
- ► Aseta latauskaapeli siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  - – Latauskaapeli (1) on leikkuualueen ulkopuolella.
  - – Latauskaapeli (1) on reititetty niin, etteivät ihmiset voi kompastua siihen.
  - – Latauskaapeli (1) ei ole kireällä tai kiertyneenä.
  - – Latauskaapeli (1) on kokonaan kelattu auki eikä se ole telakointiaseman alla.
  - – Latauskaapeli (1) ei ole pysyvästi märällä pinnalla.
- ► Kytke latauskaapeli (1) virtalähteen (2) pistokkeeseen (3) niin, että se napsahtaa kokonaan paikalleen.



- ► Yhdistä verkkopistoke (4) asianmukaisesti asennettuun pistorasiaan (5). Päätelakointiaseman (tiimi 1) LED-valo (6) palaa vihreänä. Muiden telakointiasemien LED-valot (7) vilkkuvat punaisina.

5.6.4 Virtalähteen asennus seinään

Virtalähde voidaan asentaa seinään.



- ► Asenna virtalähde siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  - – Käytetään asianmukaisia kiinnitysmateriaaleja.
  - – Virtalähde on vaakasuorassa.
    Seuraavia etäisyyksiä noudatetaan:
    - – Virtalähde sijaitsee mahdollisten sähköasennusten alueen (a) ulkopuolella.
    - – Sopiva pistorasia on virtalähteen ulottuvilla.
  - – Jos mahdollista: Paikka on suojassa säältä ja varjossa.

5.7 Teamin määrittäminen

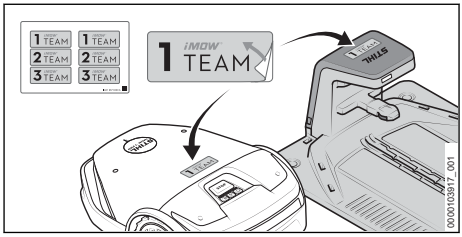
5.7.1 Tiimin valmistelu

Ruohonleikkuurobotin nollaaminen

Jos ruohonleikkuurobottia on aiemmin käytetty yksittäisenä laitteena toi toisessa tiimissä, kaikki asetukset on palautettava perusasetuksiin MY iMOW® -sovelluksen kautta, 🕮 9.2.

Suorita ruohonleikkuurobotin asetukset MY iMOW® -sovelluksen tai STIHL connected -portaalin kautta vasta sen jälkeen, kun olet saattanut loppuun asetuksen tiiminä.

Ruohonleikkuurobotin ja telakointiasemien merkitseminen tiimiksi

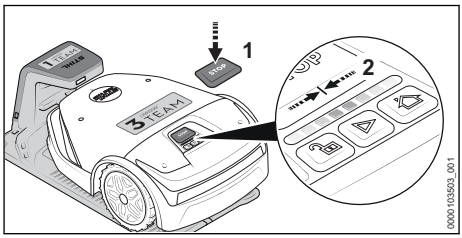


- ► Merkitse ruohonleikkuurobotti ja siihen liittyvä telakointiasema mukana toimitetuilla tarroilla.

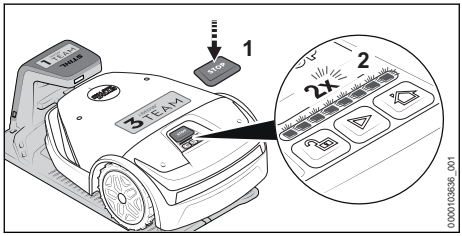
Järjestys oikealta vasemmalle:
- – Päätelakointiasema (tiimi 1)
- – Telakointiasema (tiimi 2)
- – Telakointiasema (tiimi 3)

Laitteen lukituksen aktivointi

Jotta Team-toiminto voidaan ottaa käyttöön, ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on aktivoitava.



- ► Paina painiketta STOP (1).
  Ruohonleikkuurobotti pysäytetään ja lukitaan.
- ► Paina painiketta STOP (1) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (2) palaa täysin punaisena.



- ► Paina painiketta STOP (1).
  Valonauha (2) vilkkuu kahdesti. Ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on aktivoitu.

PIN-suojan poistaminen

Team-toiminnon asettamiseksi ruohonleikkuurobotin PIN-suojan on oltava deaktivoitu.

- ► Jos PIN-suoja on aktiivinen: deaktivoi PIN-suoja MY iMOW® -sovelluksessa.

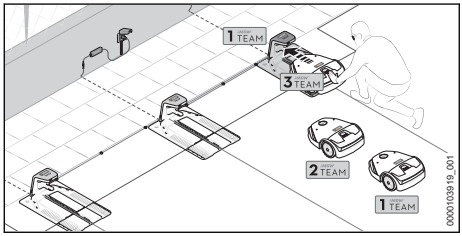
5.7.2 Tiimin määrittäminen

Team-toiminnon asettaminen on tehtävä erikseen kullekin ruohonleikkuurobotille ja siihen liittyvälle telakointiasemalle laskevassa järjestyksessä:

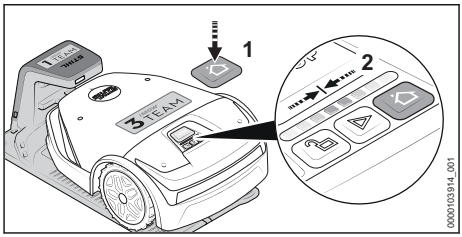
– Tiimi 3
– Tiimi 2
– Tiimi 1

Team-toiminnon asettamiseksi kyseinen ruohonleikkuurobotti on ensin asetettava päätelakointiasemaan (tiimi 1).

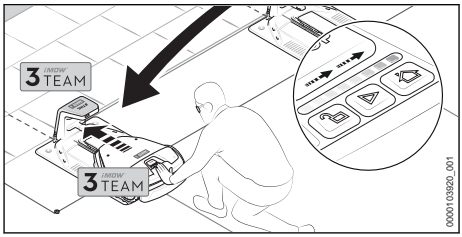
Tiimin 3 määrittäminen



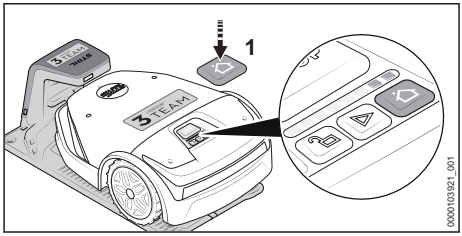
- ► Työnnä ruohonleikkuurobotti (tiimi 3) vasteeseen saakka päätelakointiasemaan (tiimi 1).



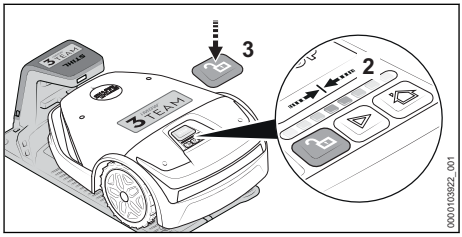
- ► Paina painiketta KOTI (1) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (2) palaa täysin keltaisena.
  Team-konfiguraatio on aktiivinen ja valonauha (2) palaa keltaisena vasemmalta oikealle.



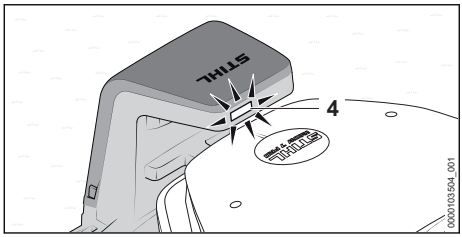
- ► Ota ruohonleikkuurobotti (tiimi 3) päätelakointiasemasta ja työnnä se vasteeseen saakka kohdeasemaan (tiimi 3).



- ► Paina painiketta KOTI (1).
  Kohdeasema vahvistetaan.



- ► Paina painiketta LUKKO (3) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (2) palaa täysin valkoisena.
  Ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on deaktivoitu.



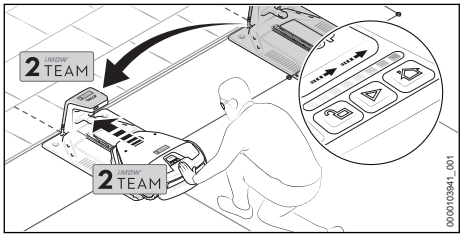
► Paina näytöllä näkyvää näppäinyhdistelmää. LED-valo (4) vilkkuu telakointiasemassa (tiimi 3) valkoisena.

Tiimi 3 on asetettu. Ruohonleikkuurobotti on valmis leikkaamaan.

Tiimin 2 määrittäminen

Aseta Team-toiminto tiimille 2 samalla tavalla, kuten tiimille 3 on kuvattu.

► Työnnä ruohonleikkuurobotti (tiimi 2) vasteeseen saakka päätelakointiasemaan (tiimi 1).
► Paina painiketta KOTI ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha palaa täysin keltaisena. Team-konfiguraatio on aktiivinen ja valonauha palaa keltaisena vasemmalta oikealle.

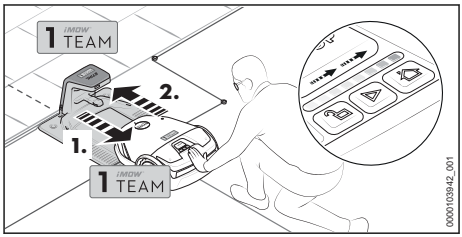


► Ota ruohonleikkuurobotti (tiimi 2) päätelakointiasemasta ja työnnä se vasteeseen saakka kohdeasemaan (tiimi 2).
► Paina painiketta KOTI. Kohdeasema vahvistetaan.
► Paina painiketta LUKKO ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha palaa täysin valkoisena
Ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on deaktivoitu.
► Paina näytöllä näkyvää näppäinyhdistelmää. LED-valo vilkkuu telakointiasemassa (tiimi 2) valkoisena.

Tiimin 1 määrittäminen

Aseta Team-toiminto tiimille 1 samalla tavalla, kuten tiimille 3 ja tiimille 2 on kuvattu.

► Työnnä ruohonleikkuurobotti (tiimi 1) vasteeseen saakka päätelakointiasemaan (tiimi 1).
► Paina painiketta KOTI ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha palaa täysin keltaisena. Team-konfiguraatio on aktiivinen ja valonauha palaa keltaisena vasemmalta oikealle.



► Ota ruohonleikkuurobotti (tiimi 1) päätelakointiasemasta (tiimi 1) ja työnnä se taas vasteeseen saakka päätelakointiasemaan.
► Paina painiketta KOTI. Kohdeasema vahvistetaan.
► Paina painiketta LUKKO ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha palaa täysin valkoisena
Ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on deaktivoitu.
► Paina näytöllä näkyvää näppäinyhdistelmää. LED-valo vilkkuu telakointiasemassa (tiimi 1) valkoisena.

Tiimin määrittämisen loppuun saattaminen

Suorita ruohonleikkuurobotin asetukset MY iMOW® -sovelluksen tai STIHL connected -portaalin kautta vasta sen jälkeen, kun olet saattanut loppuun asetuksen tiiminä.
Team-toiminnon tärkeimmät asetukset ovat:

– Saman leikkuukorkeuden asettaminen kaikille ruohonleikkuuroboteille
– Leikkuusuunnitelman luominen ja aikavyöhykkeen asettaminen
– Sadetunnistimen asettaminen
– Aloitusetäisyyden määrittäminen

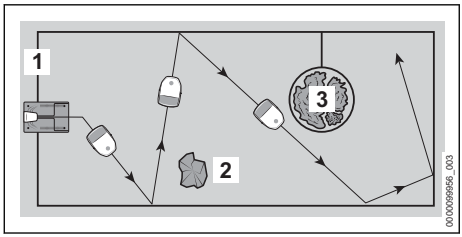
Aloitusetäisyyden määrittämiseksi ruohonleikkuurobotin PIN-suojan on oltava deaktivoitu.

► Jos PIN-suoja on aktiivinen: deaktivoi PIN-suoja MY iMOW® -sovelluksessa.

6 Ruohonleikkuurobotin käyttö yksittäisenä laitteena

6.1 Toiminnan kuvaus

6.1.1 Toimintakuvaus



Ruohonleikkuurobotti leikkaa nurmen satunnaisesti valituilla poluilla. Jotta ruohonleikkuurobotti tunnistaa leikkuualueen rajat, leikkuualueen ympärille on asennettava rajauslanka (1).

Rajauslanka (1) lähettää signaalin ruohonleikkuurobotille. Signaalin tuottaa telakointiasema.

Ruohonleikkurirobotti havaitsee leikkuualueella olevat kiinteät esteet (2) ultraääniantureiden ja törmäystunnistimen avulla.

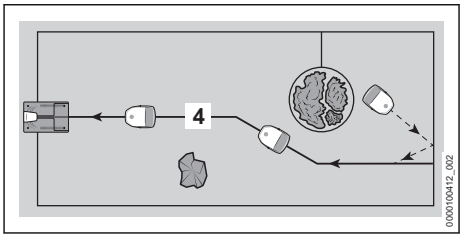
Jos ruohonleikkuurobotti havaitsee kiinteän esteen (2), se hidastaa vauhtia, törmää kiinteään esteeseen ja jatkaa sitten toiseen suuntaan.

Alueet (3), joiden yli ruohonleikkuurobotti ei saa ajaa, ja esteet, joihin se ei saa törmätä, on rajattava muusta leikkuualueesta rajauslangan (1) avulla.

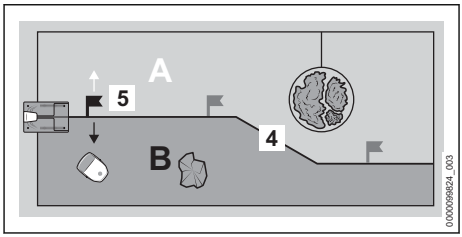
Jos ruohonleikkuurobotti havaitsee rajatun alueen (3), se hidastaa vauhtia ja jatkaa sitten toiseen suuntaan.

Leikkuukäytössä ruohonleikkuurobotti poistuu itsenäisesti telakointiasemalta ja leikkaa ruohon.

Ruohonleikkuurobottia käytetään MY iMOW®-sovelluksella ja ruohonleikkuurobotin ohjauspaneelin painikkeilla. Ruohonleikkuurobotin valonauhat ja keinotekoisesti tuotettu puhe antavat tietoa ruohonleikkuurobotin senhetkisestä tilasta.

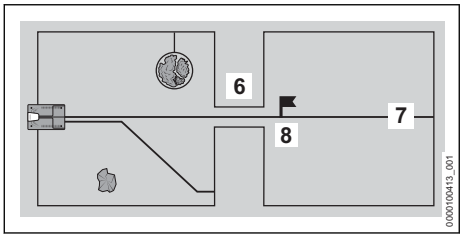


Jos akun varaus on vähissä, ruohonleikkuurobotti etsii leikkuun aikana lähimmän ohjauslangan (4). Kun ohjauslanka (4) havaitaan, ruohonleikkuurobotti ajaa sitä pitkin automaattisesti takaisin telakointiasemalle. Telakointiasema lataa akun uudelleen. Leikkuualueelle on asetettava vähintään yksi ohjauslanka (4). Ohjauslankoja voidaan asettaa enintään kolme. Jos ruohonleikkuu on keskeytettävä tai akku ladattava, ruohonleikkuurobotti voidaan myös lähettää suoraan takaisin telakointiasemalle MY iMOW®-sovelluksen tai Koti-painikkeen kautta.



Ohjauslankoihin (4) voidaan asettaa enintään kolme aloituskohtaa (5). Ruohonleikkuurobotti voi suunnata kulloiseenkin aloituskohtaan ja aloittaa leikkuun sieltä.

Ohjauslangalla (4) leikkuualue voidaan jakaa useisiin vyöhykkeisiin (esimerkki: A ja B). Vyöhykkeet määritellään aloituskohdan (5) avulla. Valitusta aloituskohdasta ruohonleikkuurobotti voidaan ohjata vasemmalle tai oikealle halutulle vyöhykkeelle. Ruohonleikkuurobotti voi sitten leikata nimenomaan valitulla alueella. Aloituskohtia ja vyöhykkeitä hallitaan MY iMOW®-sovelluksella, ja ne voidaan sisällyttää leikkuusuunnitelmaan.



Jos leikkuualueella on kapeikko (6), ruohonleikkuurobotti kulkee kapeikon läpi, kunhan tietty vähimmäisetäisyys rajauslankojen välillä säilyy. Jos vähimmäisetäisyyttä ei saavuteta, ohjauslanka (7) on vedettävä kapeikon (6) läpi. Tämän jälkeen ohjauslanka (7) ohjaa ruohonleikkuurobottia erityisesti kapeikon (6) läpi aloituskohtaan (8). Aloituskohdasta (8) ruohonleikkuurobotti voi leikata kapeikon (6) takana olevan leikkuualueen. Sitä, kuinka usein ruohonleikkuurobotti ohjataan aloituskohtaan (8), voidaan hallita "MY iMOW®" -sovelluksessa ja ottaa huomioon leikkuusuunnitelmassa.

6.2 Leikkuualueen ja ruohonleikkuurobotin valmistelu käyttövalmiiksi

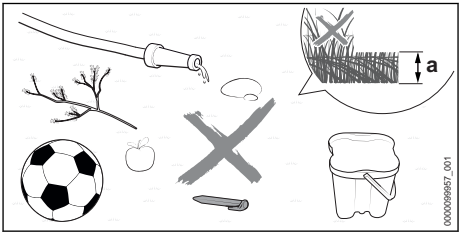
6.2.1 Leikkuualueen suunnittelu ja valmistelut

Ennen ruohonleikkuurobotin käynnistämistä leikkuualue on suunniteltava ja valmisteltava. Tämä mahdollistaa vakaan asennuksen sekä huomaamattoman toiminnan ja eliminoi mahdolliset häiriölähteet.

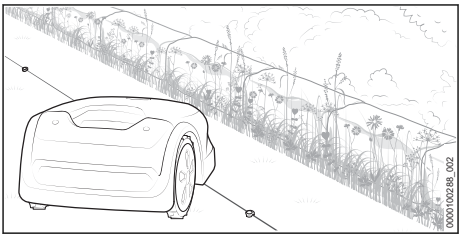
Leikkuualan suunnittelu

- ► Tutustu telakointiaseman ja lankojen reitityksen kuvauksiin seuraavissa luvuissa.
- ► Siirrä tiedot omaan puutarhaan:
  - – Leikkuualueen ääriviivat
  - – Telakointiaseman sijainti
  - – Rajauslangan kulku (noudata kuvattuja reunaetäisyyksiä ja tapauskohtaisia ohjeita langan asettamisessa)
  - – Ohjauslangan/ohjauslankojen kulku (vähintään yksi, enintään kolme)

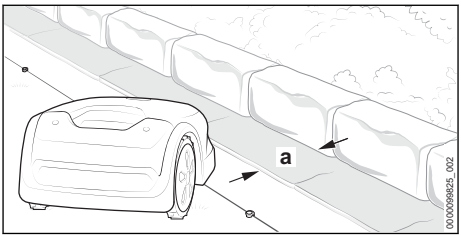
Leikkuualueen valmistelu



- ► Poista ympärillä olevat esineet.
- ► Poista metallit, magneettisesti ja sähköä johtavat materiaalit ja vanhat rajauslangat.
- ► Leikkaa nurmikko ruohonleikkurilla siihen leikkuukorkeuteen, joka myöhemmin asetetaan myös ruohonleikkuurobotin toimintaa varten. Leikkuukorkeuden vakioasetus on a = 4 cm.
- ► Tasoita reiät ja karkeat epätasaisuudet.
- ► Jos maa on kova ja kuiva, kastele leikkuualue kevyesti, jotta kiinnitysnaulat on helpompi lyödä sisään.



- ► Rakenteensa vuoksi ruohonleikkuurobotti jättää leikkaamattoman ruohokaistaleen alueille, joille ei voida ajaa. Tälle kaistaleelle voidaan esimerkiksi kylvää kukansiemeniä, jotta hyönteisille voidaan luoda kukkiva alue.



- ► Jos halutaan reunukseton leikkuu alueilla, joille ei voida ajaa: Aseta näille alueille nurmikon reunakiviä tai -laattoja, joiden leveys on vähintään a = 24 cm.

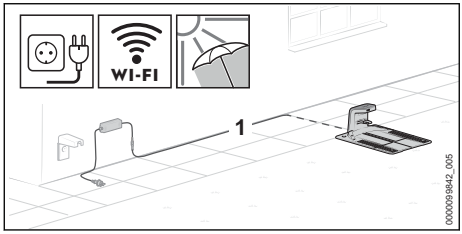
6.2.2 Ruohonleikkuurobotin valmistelu käyttöä varten

- ► Poista pakkausmateriaali ja kuljetusvarmistukset.

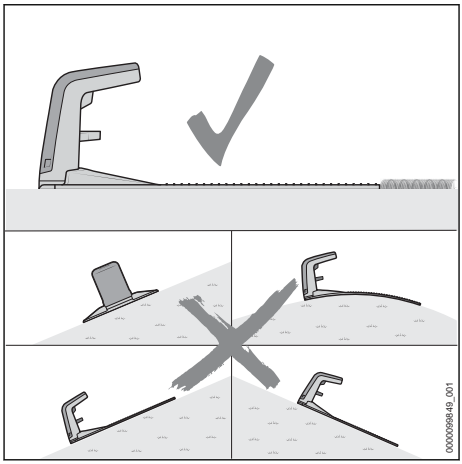
- Varmista, että seuraavat laitteet ovat turvallisessa kunnossa:
  - Ruohonleikkuurobotti, 📖 4.6.1
  - Leikkurikoneisto, 📖 4.6.2
  - Akku, 📖 4.6.3
  - Telakointiasema ja virtalähde, 📖 4.6.4
- Telakointiaseman sijoittaminen, 📖 6.3
- Rajauslangan asettaminen, 📖 6.4
- Rajauslangan asettelun loppuunsaattaminen, 📖 6.5.1
- Ohjauslangan asettaminen, 📖 6.6.1
- Telakointiaseman sähköliitännän yhdistäminen, 📖 6.7.1
- Ruohonleikkuurobotin lataaminen, 📖 6.8.1
- Bluetooth®-radioliitännän sulkeminen, 📖 7.1
- Jos kuvattuja vaiheita ei voida suorittaa: Älä käytä ruohonleikkuurobottia ja ota yhteys STIHL-erikoisliikkeeseen.

6.3 Telakointiaseman sijoittaminen

6.3.1 Yleiset tiedot



- Valitse telakointiaseman sijainti siten, että seuraavat ehdot täyttyvät:
  - Latauskaapeli (1) voidaan viedä leikkuualueen ulkopuolelle sopivaan pistorasiaan.
  - Telakointiasema ja virtalähde ovat helposti näkyvällä paikalla.
  - Telakointiasema sijoitetaan leikkuualueelle, joka on suurin tai jota leikataan useimmin.
  - Jos mahdollista: Paikka on suojassa säältä ja varjossa.
  - Jos mahdollista: Telakointiasema on langattoman verkon vastaanottoalueella (WLAN-yhteys).
  - Jos mahdollista: Telakointiasema on leikkuualueella, sijainti rinteen alaosassa.



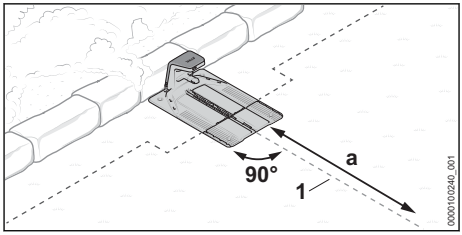
- Suuntaa telakointiasema siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  - Telakointiasema on tasaisella alustalla.
  - Telakointiasema on suunnattu eteenpäin siten, että sen aukko on leikkuualuetta kohti.
  - Telakointiasema on suunnattu vaakasuoraan eikä se ole kallistunut sivuttain, eteen- tai taaksepäin.
  - Pohjalevy ei taivu, ja se asettuu tasaisesti maahan.

6.3.2 Telakointiaseman asettaminen paikalleen

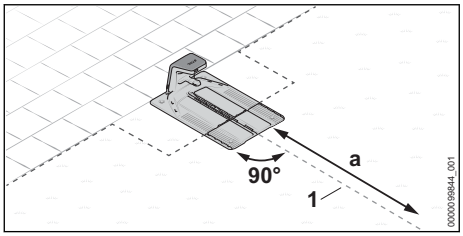
Telakointiaseman oikea sijainti riippuu suunnitellusta paikasta ja sen ympäristöstä.

- Valitse paikka ja asenna telakointiasema kuvatulla tavalla.

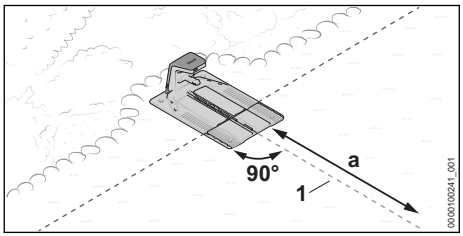
Telakointiaseman sijoittaminen leikkuualueelle



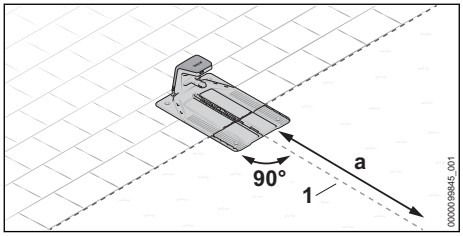
Telakointiasema seisoo niittoalueen reunalla seinää vasten, ja ohjauslankaa (1) voidaan ohjata suoraan telakointiasemalta leikkuualueelle a = 2 m:n pituudelta.



Telakointiasema on leikkuualueen reunalla. Viereiselle alueelle voidaan ajaa ja ohjauslanka (1) voidaan ohjata suoraan telakointiasemalta leikkuualueelle a = 2 m:n pituudelta.



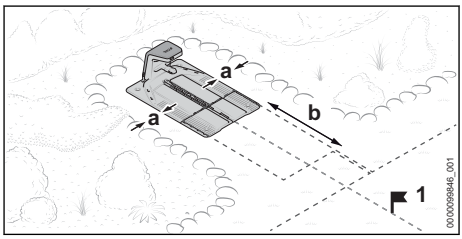
Telakointiasema on osittain kukkapenkissä ja osittain leikkuualueella, ja ohjauslanka (1) voidaan ohjata suoraan telakointiasemalta leikkuualueelle a = 2 m:n pituudelta.



Telakointiasema on osittain ajettavan pinnan ja osittain leikkuualueen päällä, ja ohjauslanka (1) voidaan ohjata telakointiasemalta suoraan leikkuualueelle pituudeltaan a = 2 m.

- Telakointiaseman valmistelut, 🕮 6.3.3.
- Telakointiaseman sijoittaminen leikkuualueelle, 🕮 6.3.4.

Sijoita telakointiasema leikkuualueen ulkopuolelle



Telakointiasema on leikkuualueen ulkopuolella.

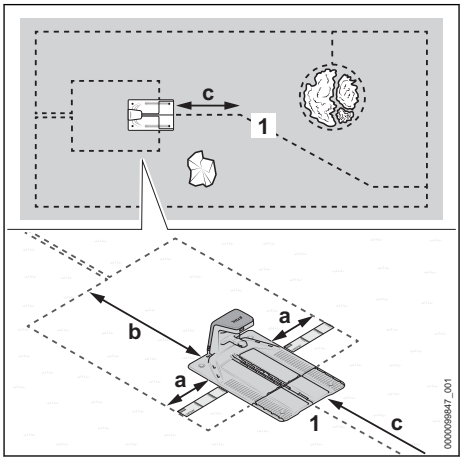
Sivuttaisen etäisyyden viereisille alueille on oltava vähintään a = 15 cm.

Telakointiaseman etureunan ja leikkuualueen välisen etäisyyden on oltava vähintään b = 2 m.

Tässä vaihtoehdossa aloituskohta (1) on pakko asettaa leikkuualueelle, jotta käyttöönotto voidaan suorittaa loppuun. Ruohonleikkuurobotti aloittaa sitten leikkaamisen tästä kohdasta eikä suoraan telakointiasemalta. Aloituskohdat voidaan asettaa MY iMOW®-sovelluksella. Aloituskohdan (1) lähestymistiheys on asetettava sovelluksessa 100 %:iin.

- Telakointiaseman valmistelut, 🕮 6.3.3.
- Sijoita telakointiasema leikkuualueen ulkopuolelle, 🕮 6.3.5.

Telakointiaseman sijoittaminen leikkuualueen keskelle



Telakointiasema on sijoitettu "saarekkeeksi" keskelle leikkuualuetta.

Tässä vaihtoehdossa rajauslanka johdetaan telakointiaseman ympäri taakse leikkuualueen reunaan. Ohjauslanka johdetaan eteenpäin leikkuualueen reunalle.

Sivuttaisen etäisyyden viereisille alueille on oltava vähintään a = 37 cm (pituus: 1x iMOW® viivain).

Telakointiaseman takareunan ja leikkuualueen reunan välisen etäisyyden on oltava vähintään b = 2 m.

Ohjauslanka (1) täytyy voida ohjata suoraan telakointiasemalta leikkuualueelle c = 2 m:n pituudelta.

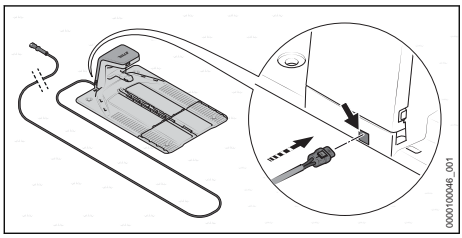
- ► Telakointiaseman valmistelut, 🕮 6.3.3.
- ► Telakointiaseman sijoittaminen leikkuualueen keskelle, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Telakointiaseman valmistelut

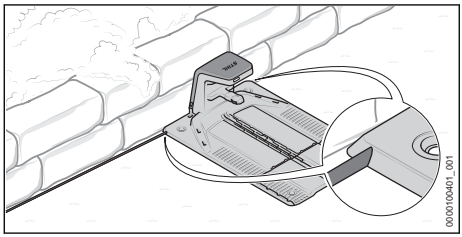
Latauskaapelin yhdistäminen

HUOMAUTUS

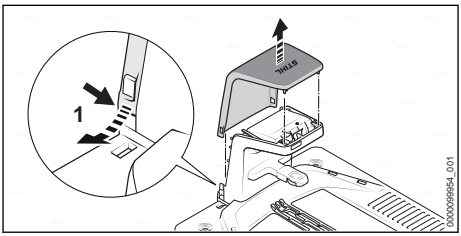
- ■ Latauskaapelin pistokeliitännät on asennettaessa suojattu likaantumiselta, esim. pölyltä ja lialta. Jos pistokeliitännät ovat likaiset, telakointiasemassa saattaa esiintyä häiriöitä.
  - ► Suojaa avoimet pistokeliitännät lialta.
  - ► Puhdista likaantuneet pistokeliitännät tämän käyttöohjeen kuvauksen mukaisesti.



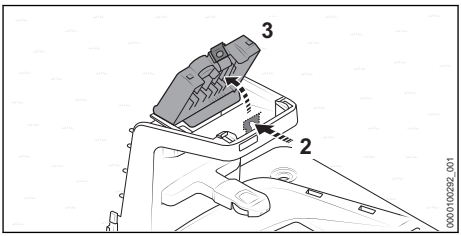
Latauskaapeli voidaan vakiona kytkeä takapuolelta.



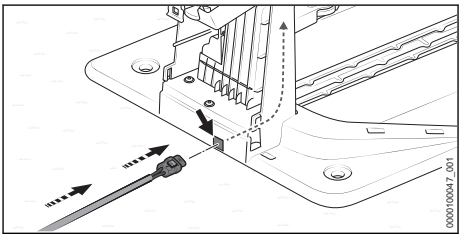
Jos telakointiasema sijoitetaan suoraan seinää vasten, latauskaapeli voidaan myös asettaa pohjalevyn alle. Latauskaapeli voidaan johtaa ulos pohjalevystä vasemmalla tai oikealla puolella.



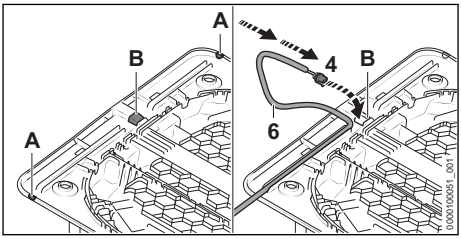
- ► Taivuta kupua (1) hieman ulospäin molemmilta puolilta ja irrota se ylöspäin.



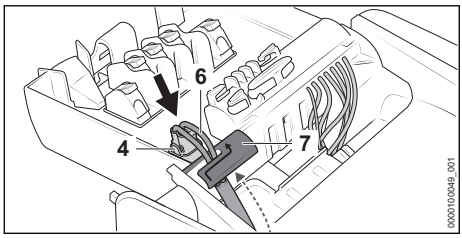
- ► Paina lukkovipua (2) ja avaa suojus (3).



- ► Jos telakointiasema on liitettävä takaa:
  - ► Aseta pistoke (4) läpivientiin (5) ja pujota latauskaapeli (6).
    Latauskaapeli (6) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.

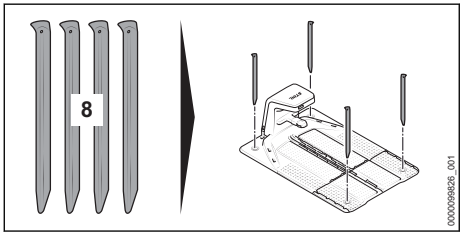


- Jos telakointiasema sijoitetaan suoraan seinää vasten tai jos latauskaapeli on tarkoitus viedä sivusta pohjalevyn alle:
  - Avaa ja poista reuna pohjalevyn halutulta puolelta kohdassa (A).
  - Leikkaa aukko (B) pohjalevyn keskelle ja puhdista jäysteet.
  - Aseta pistoke (4) aukkoon (B) ja pujota latauskaapeli (6).
    Latauskaapeli (6) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.



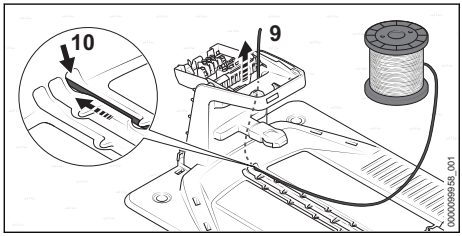
- Kiinnitä latauskaapeli (6) kaapelipidikkeeseen (7).
- Kytke pistoke (4) paikalleen.
  Pistoke (4) kytkeytyy kuuluvasti ja selvästi molemmilta puolilta.

Telakointiasema kiinnittäminen

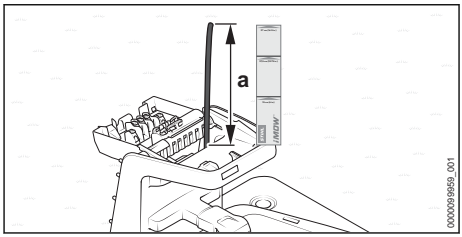


- Kiinnitä telakointiasema maahan neljällä maanaulalla (8).

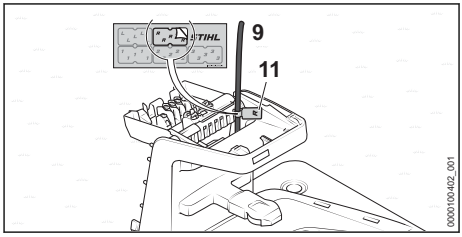
Rajauslangan asentaminen



- Työnnä johdon alkuosa (9) oikeanpuoleiseen läpivientiin (10) ja johdata sitä.
  Rajauslanka (9) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.

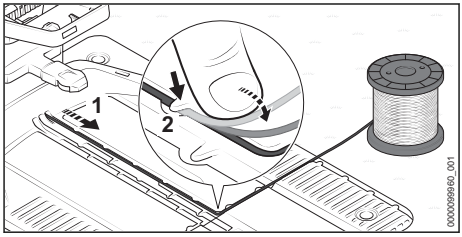


- Säädä Rajauslanka, kunnes se työntyy ylöspäin a = 37 cm:n pituudelta (pituus: 1x iMOW® viivain).

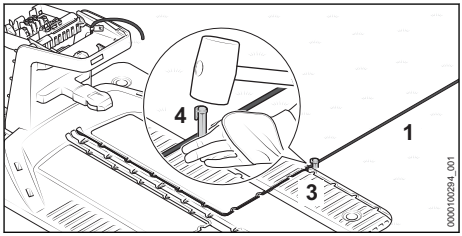


- Merkitse langan alku (9) lähelle koteloa vastaavalla kaapelimerkillä (11).
  Merkintä helpottaa myöhempää liittämistä oikeaan liittimeen.

6.3.4 Telakointiaseman sijoittaminen leikkuualueelle

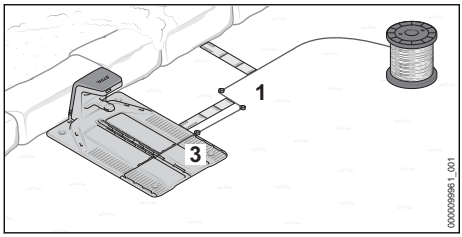


- Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin (2).



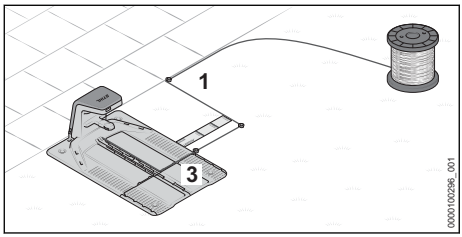
- Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (3) kiinnitysnaulalla (4).

Jos telakointiasema on seinää vasten:



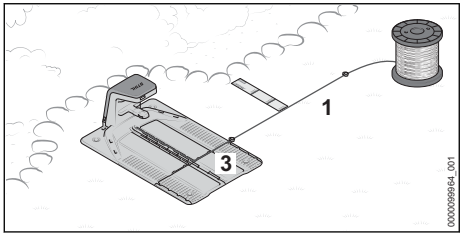
- Vedä 37 cm:n pituinen rajauslanka (1) (pituus: 1x iMOW® viivain) sivusuunnassa poispäin pohjalevystä (3).
- Aja rajauslanka (1) pohjalevyn (3) suuntaisesti leikkuualueen reunaan ja pidä 37 cm:n etäisyys seinästä (pituus: 1x iMOW® viivain).
- Aseta rajauslanka (1) leikkuualueen ympärille myötäpäivään, 🕮 6.4.

Jos telakointiasema sijaitsee viereisellä alueella, jonka yli voidaan ajaa:



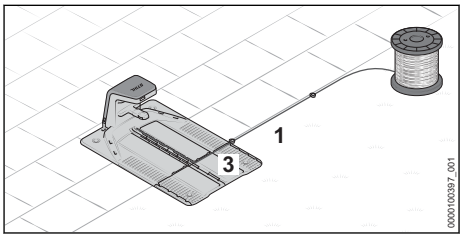
- Vedä 37 cm:n pituinen rajauslanka (1) (pituus: 1x iMOW® viivain) sivusuunnassa poispäin pohjalevystä (3).
- Aja rajauslanka (1) pohjalevyn (3) suuntaisesti leikkuualueen reunaan.
- Aseta rajauslanka (1) leikkuualueen ympärille myötäpäivään, 🕮 6.4.

Jos telakointiasema on osittain kukkapenkissä ja osittain niittoalueella:



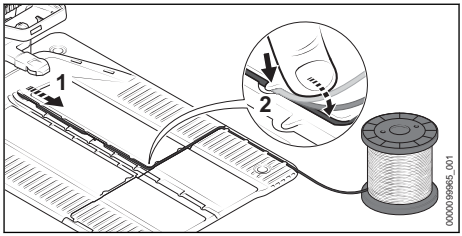
- Ohjaa rajauslanka (1) poispäin pohjalevystä (3) ja pidä 37 cm:n etäisyys (pituus: 1x iMOW®-viivain) kukkapenkin suuntaisesti.
- Aseta rajauslanka (1) leikkuualueen ympärille myötäpäivään, 🕮 6.4.

Jos telakointiasema on osittain ajokelpoisen pinnan ja osittain leikkuualueen päällä:

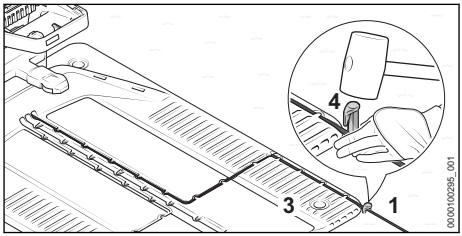


- Ohjaa rajauslanka (1) pois pohjalevystä (3) sivulle ja aseta se ajettavan pinnan suuntaisesti.
- Aseta rajauslanka (1) leikkuualueen ympärille myötäpäivään, 🕮 6.4.

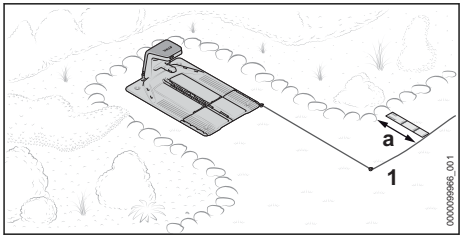
6.3.5 Sijoita telakointiasema leikkuualueen ulkopuolelle



- Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin (2).

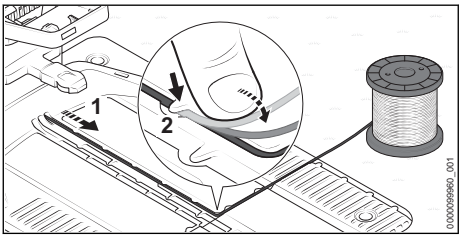


- Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (3) kiinnitysnaulalla (4).

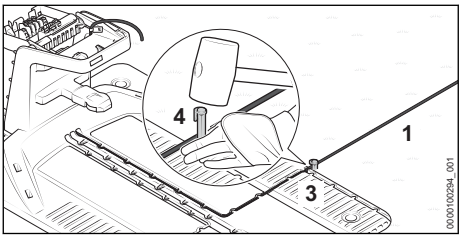


- ► Ohjaa rajauslanka (1) eteenpäin leikkuualueelle.
  Oikea etäisyys leikkuualueen reunaan riippuu siitä, voidaanko leikkuualueen reunan yli ajaa vai onko säilytettävä etäisyys a = 37 cm (pituus: 1x iMOW® viivain).
- ► Aseta rajauslanka (1) leikkuualueen ympärille myötäpäivään, 🕮 6.4.

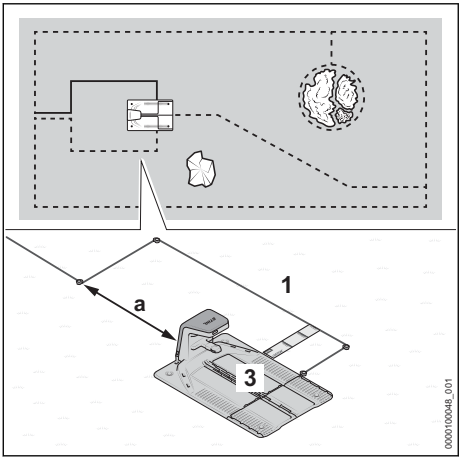
6.3.6 Telakointiaseman sijoittaminen leikkuualueen keskelle



- ► Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin (2).



- ► Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (3) kiinnitysnaulalla (4).

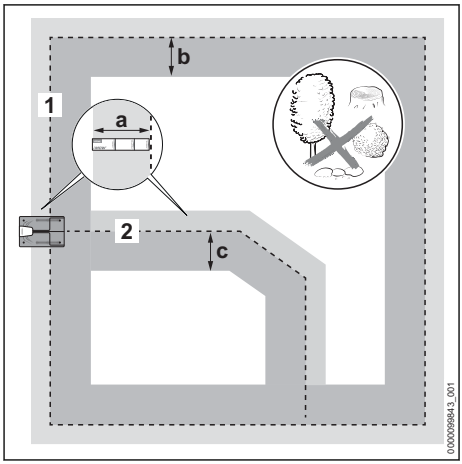


- ► Vie rajauslanka (1) vähintään 37 cm:n (pituus: 1x iMOW® viivain) päähän pohjalevyn (3) sivusta.
- ► Ohjaa rajauslanka (1) vähintään a = 2 m:n etäisyydelle pohjalevyn (3) taakse.
- ► Ohjaa rajauslanka (1) keskelle telakointiaseman taakse leikkuualueen reunaan.
  Oikea etäisyys leikkuualueen reunaan on säilytettävä viereisen alueen mukaan.
- ► Aseta rajauslanka (1) leikkuualueen ympärille myötäpäivään, 🕮 6.4.

6.4 Rajauslangan asettaminen

6.4.1 Yleiset tiedot

Rajauslangan ja ohjauslangan kulun tarkistaminen leikkuualueella



- ► Varmista, että leikkuualue on tasainen ja mahdollisimman esteetön rajauslankaa ja ohjauslankaa pitkin seuraavilla leveyksillä:

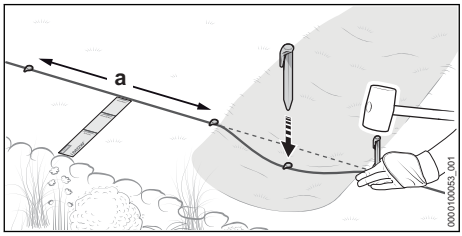
Rajauslanka (1)
- – ulospäin: a = 37 cm (pituus: 1x iMOW® viivain)
- – sisäänpäin: b = 1,2 m

Ohjauslanka (2)
- – oikealle ajosuuntaan kohti telakointiasemaa: a = 37 cm (pituus: 1x iMOW® viivain)
- – vasemmalle ajosuuntaan kohti telakointiasemaa: c = 1,2 m

Rajauslangan asettaminen
- ► Aloita telakointiasemasta ja aseta rajauslanka myötäpäivään.
- ► Älä taivuta, leikkaa, venytä tai ylitä rajauslankaa.

- ► Varmista, ettei rajauslanka risteä ohjauslangan kanssa.
  - ► Poikkeus: Kujaa asennettaessa ohjauslangan on ylitettävä rajauslanka.
- ► Pidä vähintään 1 m etäisyys viereisten leikkuurobottiasennusten rajauslankoihin.
- ► Varmista, ettei rajauslangan pituus ylitä 850 m.
- ► Älä aseta rajauslankaa ja ohjauslankaa eri syvyyksiin.

Rajauslangan ja ohjauslangan kiinnittäminen

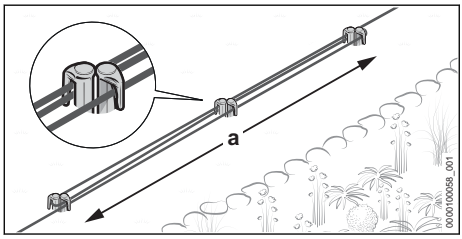


- ► Kiinnitä rajauslanka ja ohjauslanka kiinnitysnauloilla siten, että seuraavat ehdot täyttyvät:
  - – Kiinnitysnaulojen välinen etäisyys on enintään a = 1 m.
  - – Rajauslanka ja ohjauslanka ovat kaikissa kohdissa tasaisesti maassa.
  - – Kiinnitysnaulat ovat kokonaan upotettuja.

Lankavaran asettaminen

Lankavaraukset helpottavat lankojen asennuksessa tehtäviä korjauksia ja antavat liikkumavaraa tuleville korjauksille.
Esimerkkejä:
- – Kukkapenkkiä laajennetaan, ja se on rajattava uudelleen.
- – Pensaat ja pensaikot kasvavat, ja rajauslanka on johdettava laajemmassa kaaressa kasvin ympärille.
- – Rajauslanka on leikattu liian lyhyeksi telakointiasemalla, eikä sitä voida kytkeä.

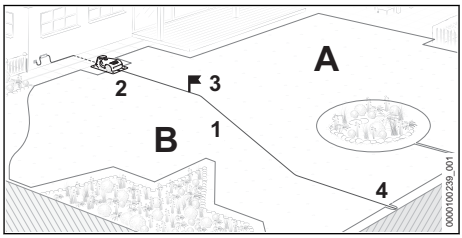
Yksi tai useampi lankavara voidaan suunnitella ja asettaa.



- ► Ohjaa rajauslanka pituudeltaan a = 1 m yhdensuuntaisesti ja lähekkäin 2 kiinnitysnaulan ympäri ilman, että rajauslangat risteävät.
- ► Kiinnitä lankavara keskelle vielä kahdella kiinnitysnaulalla.

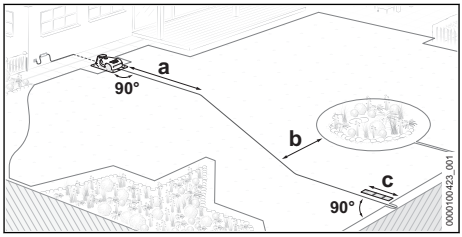
6.4.2 Suunnittele ohjauslanka ja aseta liitäntäkohta rajauslankaan

Ohjauslangan tai useamman ohjauslangan asettaminen on suunniteltava huolellisesti etukäteen. Jo rajauslankoja asennettaessa on otettava huomioon kaikkien ohjauslankojen sijainti. Vähintään yksi ohjauslanka on asetettava, kolme ohjauslankaa voidaan asettaa.

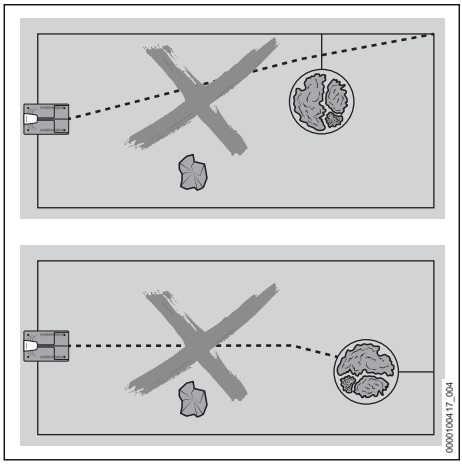


Ohjauslanka (1) täyttää seuraavat toiminnot:
- – Suunnistus kotimatkaa varten telakointiasemalle (2)
- – Aloituskohtaan (3) ohjaus
- – Jakaa leikkuualueen vyöhykkeisiin (A ja B)

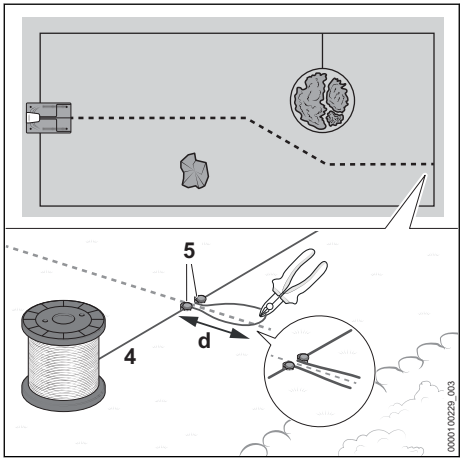
Ohjauslanka (1) vedetään leikkuualueen läpi telakointiasemasta (2) alkaen ja liitetään rajauslankaan (4) mahdollisimman kaukana olevaan kohtaan. 📖 6.6



- ► Suunnittele ohjauslanka siten, että seuraavat ehdot täyttyvät:
- – Ohjauslanka ohjataan suoraan telakointiasemalta leikkuualueelle a = 2 m:n pituudelta.
- – Ohjauslangan ja ympäröivän rajauslangan välinen vähimmäisetäisyys b = 27,5 cm
- – Ohjauslanka ohjataan ja liitetään suoraan ja suorassa kulmassa rajauslankaan vähintään etäisyydellä c = 37 cm (pituus: 1x iMOW®-viivain).



– Ohjauslanka ei saa ylittää suljetun alueen yhteyttä.
– Ohjauslankaa ei saa yhdistää nurkassa rajauslankaan.
– Ohjauslankaa ei saa yhdistää rajoitetun alueen rajauslankaan.
– Ohjauslanka ei saa mennä ristiin rajauslangan kanssa.
  Poikkeus: Kujaa asennettaessa ohjauslangan on ylitettävä rajauslanka.
– Ohjauslanka ei saa olla mutkalla tai venynyt eikä se saa olla ristissä itsensä kanssa.

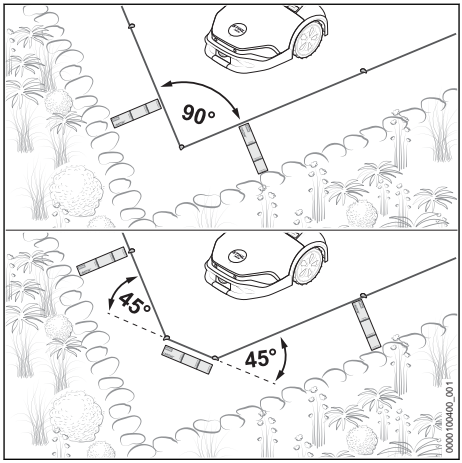


Ympärikulkevaa rajauslankaa (4) asennettaessa ohjauslangan liitäntäkohtaa on siirrettävä:
► Kiinnitä rajauslanka (4) aiottuihin paikkoihin kiinnitysnaulalla (5).
► Aseta rajauslanka (4) silmukaksi, jonka pituus on d = 15 cm, ja kiinnitä se toisella kiinnitysnaulalla (5).
► Leikkaa rajauslanka (4) lankasilmukan lopussa esim. sivuleikkureilla.
  Langanpäät kytketään ohjauslankaan asennuksen saattamiseksi loppuun. 🕮 6.6
► Siirrä rajauslanka (4) kauemmaksi leikkuualueen ympärille.

6.4.3 Nurkat

Nurkat, joiden kulma on 90°

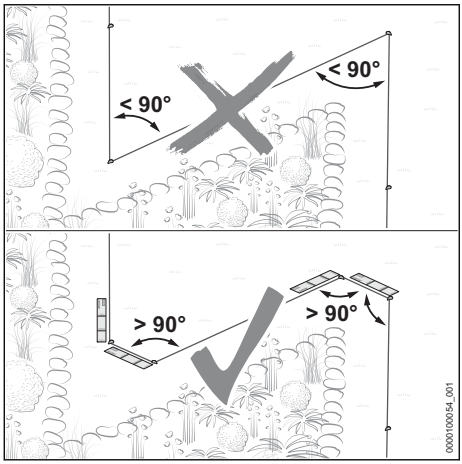
Nurkat, joiden kulma on 90°, voidaan jakaa kahteen nurkkaan, joiden kulma on 45°. Tämän seurauksena ruohonleikkuurobotti muuttaa suuntaa tällä alueella tasaisemmin ja vähemmän nykivästi.



► Aseta Rajauslanka poikittain nurkkaan vähintään 37 cm:n pituiseksi (pituus: 1x iMOW®-viivain).

Kapenevat nurkat, joiden kulma on < 90°

Jaa kapenevat nurkat, joiden kulma on < 90°, kahteen nurkkaan. Ruohonleikkuurobotti muuttaa näin ollen suuntaa tällä alueella tasaisemmin ja vähemmän nykivästi.

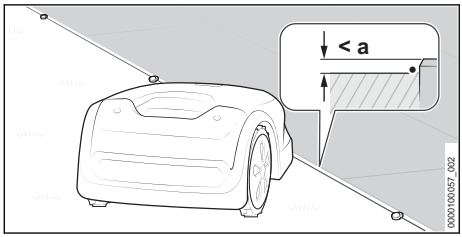


- ► Varmista, että nurkka on vähintään 90°, jos nurkka on kapeneva.
- ► Jos kulma on alle 90°: Jaa kulma.
  - ► Aseta nurkka, jonka kulma on yli 90°. Aseta sitten rajauslanka suoraksi vähintään 37 cm:n pituudelta (pituus: 1x iMOW® viivain).
  - ► Aseta sitten nurkka, jonka kulma on yli 90°. Aseta sitten rajauslanka suoraan vähintään 37 cm:n pituiseksi (pituus: 1x iMOW® viivain).

6.4.4 Ajettava ala

Ruohonleikkuurobotti voi ajaa suoraan leikkuualueeseen rajoittuvien alueiden yli, jos yliajettavan alueen ja leikkuualueen välinen korkeusero on enintään 1,5 cm. Maaperän on oltava tukeva ja esteetön.
Esimerkkejä:
– Terrassi
– Päällystetty tie
– Nurmikon reunakivet tai laatat

Pieni etäisyys rajauslangan ja leikattavan alueen välillä mahdollistaa reunattoman leikkuun.

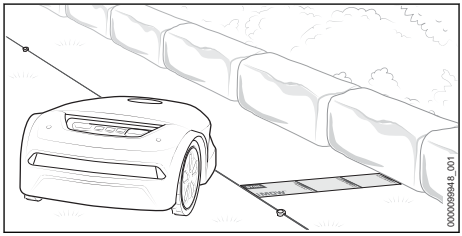


- ► Aseta rajauslanka ajettavan alan suuntaisesti ilman välejä.

Ajettavan pinnan ja leikkuualueen välinen suurin korkeusero on a = 1,5 cm

6.4.5 Ei ajokelpoinen alue

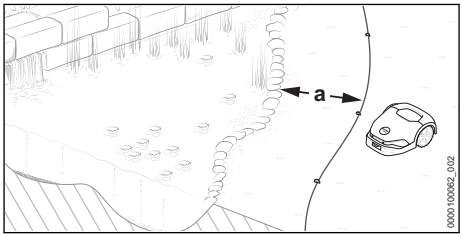
Alue ei ole ajokelpoinen, jos maan läheisyydessä olevat esteet työntyvät leikkuualueelle, jos maa ei ole tukeva tai on hyvin epätasainen ja jos leikkuualueen ja viereisen alueen välinen korkeusero on yli 1,5 cm.
Esimerkkejä:
– Seinä tai aita
– Pensasaita tai pensaat, joiden oksat kasvavat matalalla
– Kalliopuutarha tai sorapintainen polku
– Voimakkaasti juurtunut tai epätasainen maa



- ► Aseta rajauslanka 37 cm:n etäisyydelle (pituus: 1x iMOW® viivain) sen alueen suuntaisesti, jonka yli ei voida ajaa.
- ► Jos ei ajokelpoinen alue sijaitsee leikkuualueella: Rajoita ei ajokelpoinen alue sulkualueella.

6.4.6 Vesialueet

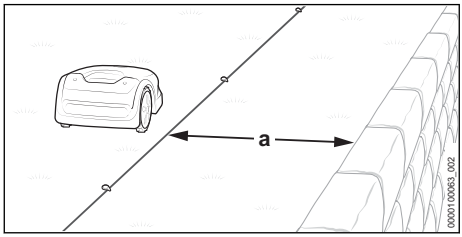
Vesialueisiin on pidettävä pidempi lankaetäisyys, jos vesialuetta ei ole erotettu leikkuualueesta kiinteällä ja vähintään 10 cm korkealla esteellä.
Esimerkkejä:
– Puutarhalampi
– Uima-alla
– Puro tai vesireitti



- ► Aseta rajauslanka a = 1 m:n etäisyydelle ranta-alueen suuntaisesti.
- ► Jos vesialue on leikkuualueella: Rajoita vesialue sulkualueella.

6.4.7 Kuoppa-alueen reuna

Kuoppa-alueen reunoihin on pidettävä pidempi lankaetäisyys, jos kuoppa-alueen reunaa ei ole erotettu leikkuualueesta vähintään 10 cm korkealla kiinteällä esteellä.
Esimerkkejä:
– portaat
– tukimuuri
– porrastettu rinne

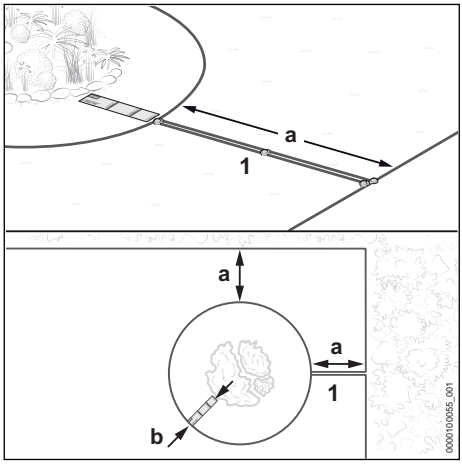


► Aseta rajauslanka a = 1 m:n etäisyydelle törmäysreunan suuntaisesti.

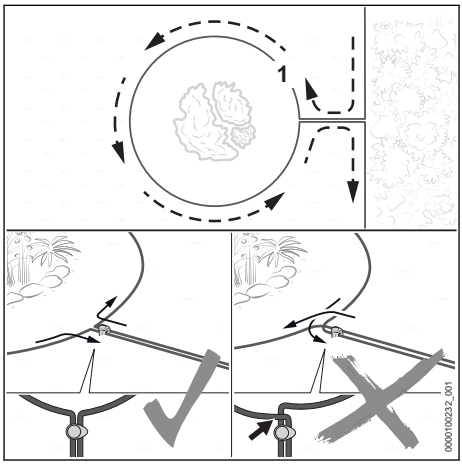
6.4.8 Suljetut alueet

Leikkuualueella olevat alueet, joiden yli ruohonleikkuurobotilla ei voi tai saa ajaa, on rajattava suljetuiksi alueiksi.
Esimerkkejä:
– Kukkapenkki, jossa ei ole kiinteää ja vähintään 10 cm korkeaa reunusta
– Puutarhalampi tai uima-allas, jossa ei ole kiinteää ja vähintään 10 cm korkeaa reunusta
– Esteet, joihin ei saa koskea
– Esteet, jotka eivät ole riittävän tukevia
– Alle 10 cm:n esteet

Kestävän leikkuun varmistamiseksi suljettujen pintojen ei pitäisi olla sisäänpäin kaarevia.



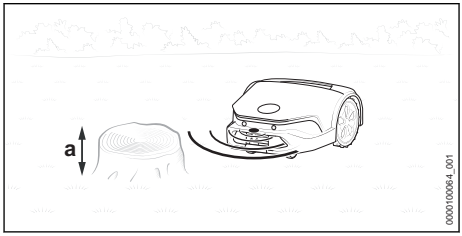
► Ohjaa rajauslanka (1) pois reunasta sukjettua pintaa kohti. Varmista, että suljetulla alalla noudatetaan seuraavia mittoja:
– Vähimmäisetäisyys muihin rajauslankoihin a = 55 cm
– Lankaväli b = 37 cm (pituus: 1x iMOW® Ruler) (vesialueilla ja kuoppien reunoilla b = 1 m)
– suljettujen alueiden vähimmäishalkaisija 74 cm (pituus: 2x iMOW® Ruler)



► Aseta rajauslanka (1) rajattavan alueen ympärille.
► Johda rajauslangat (1) yhdensuuntaisesti ja lähekkäin takaisin reunaan asettamatta rajauslankoja ristiin.

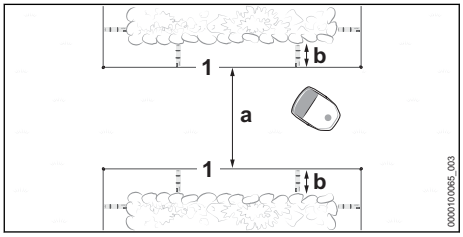
6.4.9 Kiinteä este

Leikkuualueella olevaa kiinteää estettä ei tarvitse rajata sulkualueella, jos este on vähintään 10 cm korkea. Ultraäänianturit ja törmäystunnistin havaitsevat esteen.



► Kiinteää estettä, jonka korkeus on vähintään a = 10 cm, ei tarvitse rajata.

6.4.10 Kapeikko



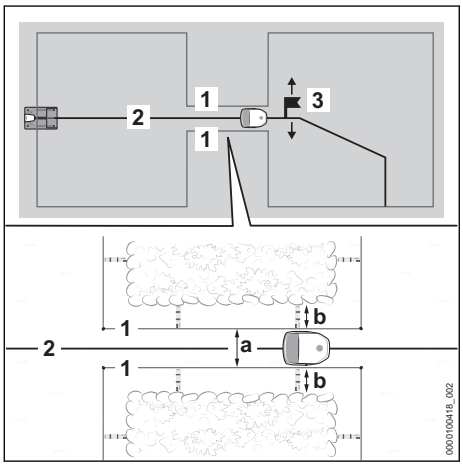
Ruohonleikkuurobotti kulkee kaikkien kapeikkojen läpi, kunhan rajauslankojen (1) välillä on vähimmäisetäisyys (a).

► Aseta rajauslanka (1) kuvan mukaisesti ja varmista, että seuraavia mittoja noudatetaan:

– Rajauslankojen (1) välinen vähimmäisetäisyys kapeikoissa: a = 2 m
– Jos kapeikkoa rajoittavat sivusuunnassa olevat esteet: Lisäksi huomioon otetaan etäisyys b = 37 cm (pituus: 1x iMOW® viivain)

► Jos rajauslankojen (1) välistä vähimmäisetäisyyttä a = 2 m ei saavuteta:
Aseta ohjauslanka kapeikon keskelle.

Kapeikko ohjauslangalla



Ohjauslanka (2) ohjaa ruohonleikkuurobottia nimenomaan kapeikon läpi, kunhan rajauskojen (1) välinen vähimmäisetäisyys (a) säilyy.

Käyttöönoton loppuun saattamiseksi kapeikon taakse on asetettava aloituskohta (3) ja sen lähestymistiheys. Muuten ruohonleikkuurobotti ei löydä tietään kapeikon läpi. Aloituskohdat voidaan asettaa MY iMOW®-sovelluksella.

► Aseta rajauslanka (1) kuvan mukaisesti ja varmista, että seuraavia mittoja noudatetaan:

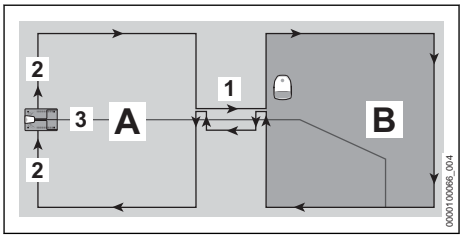
– Rajauslankojen (1) vähimmäisetäisyys kapeikossa: a = 55 cm
– Jos kapeikkoa rajoittavat sivuttaiset esteet: Otetaan lisäksi huomioon etäisyys b = 37 cm (pituus: 1x iMOW®-viivaimen pituus)

► Aseta ohjauslanka (2) keskelle kapeikkoa.

► Jos sivuttainen etäisyys b = 37 cm (pituus: 1x iMOW®-viivain) ei täyty: Asenna kuja, joka ohjaa ruohonleikkuurobotin toiselle leikkuualueelle 📖 6.4.11 tai erottaa kapeikkoalueen leikkuualueesta.

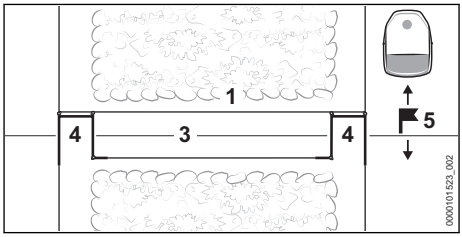
6.4.11 Kuja

Toimintakuvaus



Kujan ylittäminen tai ylityspaikkojen asentaminen onnistuu kohdennetusti ylikäytävän (1) avulla. Kuja jakaa leikkuualueen pääleikkuualueeseen (A) ja toiseen leikkuualueeseen (B).

Rajauslanka (2) asetetaan ilman katkoksia. Se muodostaa kujan pääleikkuualueen (A) ja leikkuualueen (B) välissä.



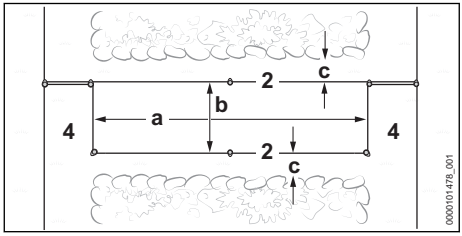
Johdinsilmukat (4) ilmoittavat ruohonleikkuurobotille, että kuja alkaa tai päättyy.

Ohjauslanka (3) on asetettava kujan keskelle.

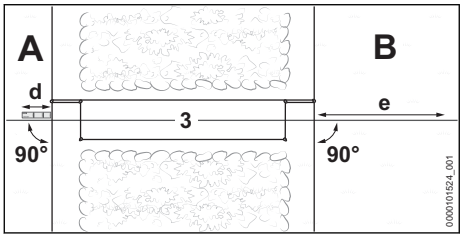
Kujan jälkeen leikkuualueella (B) on asetettava aloituskohta (5). Muuten ruohonleikkuurobotti ei löydä tietään pääleikkuualueelta (A) kujan kautta edelleen leikkuualueelle (B). Aloituskohdat ja niiden lähestymistiheys voidaan asettaa MY iMOW®-sovelluksella.

Kujan sisällä ei leikata.

Yleiset tiedot

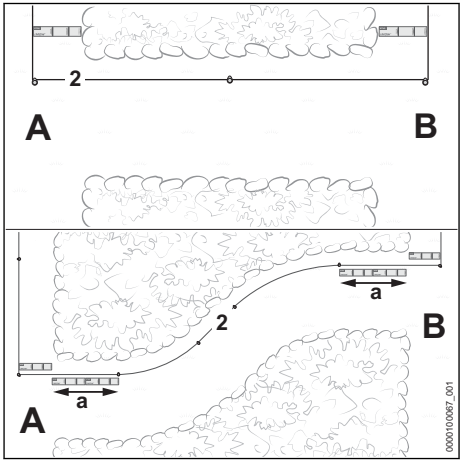


- Varmista, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  - Johdinsilmukoiden (4) välinen vähimmäisetäisyys on vähintään a = 74 cm (pituus: 2x iMOW® Ruler).
  - Rajauslankojen (2) välinen etäisyys on vähintään b = 55 cm.
  - Etäisyys sivusuuntaisiin esteisiin on vähintään c = 15 cm.

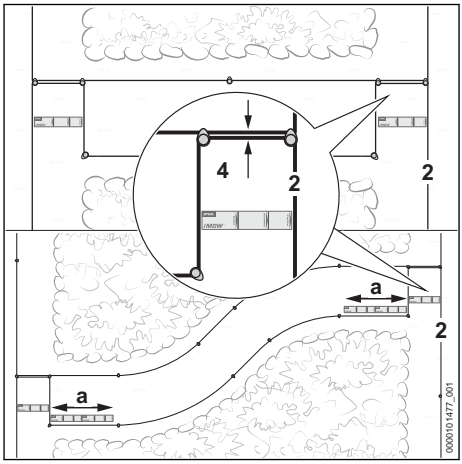


- Varmista, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  - Ohjauslanka (3) voidaan johtaa kujan eteen vähintään d = 37 cm:n pituiseksi (pituus 1x iMOW®-viivain) suoraksi ja suorassa kulmassa (90°) kujaan nähden.
  - Ohjauslanka (3) voidaan johtaa kujan jälkeen vähintään e = 2 m pituudelta suoraan ja suorassa kulmassa (90°) poispäin kujasta leikkuualueelle (B).
- Jos etäisyyksiä ja pituuksia ei voida noudattaa, leikkuualue (B) on rajattava pääleikkuualueesta (A) ja asennettava toissijainen alue.

Kujan asettaminen

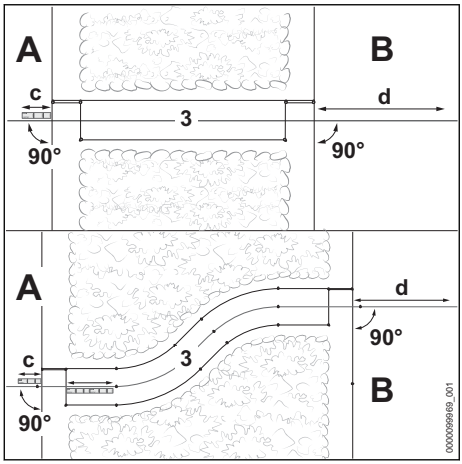


- Ohjaa rajauslanka (2) kuvan mukaisella tavalla pääleikkuualueelta (A) leikkuualueelle (B).
- Jos kuja asetetaan kaaressa: Aseta rajauslanka (2) a = 74 cm (pituus: 2x iMOW®-viivain) pituudelta kujan alkuun ja loppuun suoraan ja suorassa kulmassa (90°) leikkuualueelle.
- Ohjaa rajauslanka (2) myötäpäivään leikkuualueen (B) ympäri ja takaisin kujalle.



- Johda rajauslangat (2) 37 cm:n pituiseksi (pituus: 1x iMOW®-viivain) yhdensuuntaisesti ja lähekkäin asettamatta rajauslankoja ristiin.
- Ohjaa rajauslanka (2) vähintään 55 cm:n etäisyydelle pääleikkuualueen (A) suuntaisesti.
- Johda rajauslangat (2) 37 cm:n pituiseksi (pituus: 1x iMOW®-viivain) yhdensuuntaisesti ja lähekkäin pääleikkuualueelle (A) asettamatta rajauslankoja ristiin.

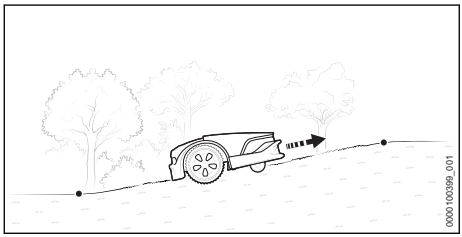
- Jos kuja asetetaan kaaressa: Aseta rajauslanka (2) a = 74 cm (pituus: 2x iMOW®-viivain) pituudelta kujan alkuun ja loppuun suoraan ja suorassa kulmassa (90°) leikkuualueelle.
- Viimeistele lankojen asettaminen pääniittoalueella (A).



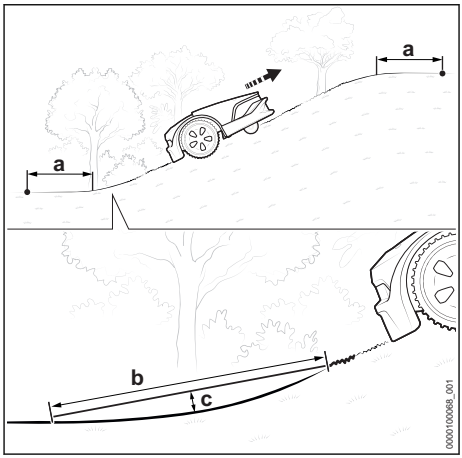
- Johda ohjauslanka (3) pääleikkuualueella (A) vähintään c = 37 cm:n pituiseksi (pituus 1x iMOW®-viivain) suoraksi ja suorassa kulmassa (90°) kujaan nähden.
- Aseta ohjauslanka kujan keskelle.
- Johda ohjauslanka (3) vähintään d = 2 m pituudelta suoraan ja suorassa kulmassa (90°) leikkuualueelle (B).

6.4.12 Luiskat/rinteet

Ruohonleikkuurobotti pystyy kulkemaan ja leikkaamaan jopa 45 %:n rinteitä. iMOW®-vetopyörillä voidaan ajaa ja leikata ruohoa jopa 55 %:n rinteillä. iMOW®-vetopyörät ovat saatavana lisävarusteena.



- Jos leikkuualueella on enintään 27 %:n nousu/lasku: Aseta rajauslanka normaalisti.

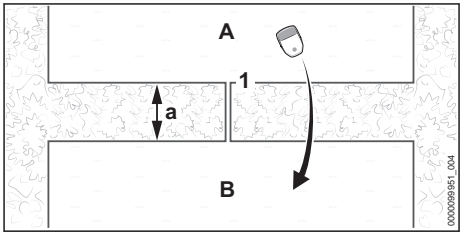


- Jos leikkuualueella on yli 27 %:n nousu/lasku: Aseta rajauslanka vähintään 1,20 m:n etäisyydelle a = ennen ja jälkeen nousua/lasku.
- Jotta ruohonleikkuurobotti pystyisi kulkemaan tasaisesta rinteestä ylämäkeen tai alamäkeen, siirtymän säteen on oltava sellainen, että pituus b = 1 m ei ylitä etäisyyttä maahan c = 10 cm.

6.4.13 Sivualueet

Ruohonleikkuubotti ei voi itse lähestyä sivualuetta. Asiakkaan on sijoitettava ruohonleikkuurobotti sivualueelle.

Ohjauslankoja ei saa asettaa sivualueelle.



- Ohjaa ja aseta rajauslanka (1) pääalueelta (A) sivualueelle (B).
  Rajauslankojen vähimmäisetäisyys a = 74 cm (pituus: 2x iMOW® Ruler)
- Varmista, ettei rajauslangan (1) pituus ylitä 850 m.
- Ohjaa rajauslanka (1) yhdensuuntaisesti ja lähekkäin takaisin leikkuualueelle (A) ylittämättä rajauslankaa.

6.4.14 Pieni leikkuuala

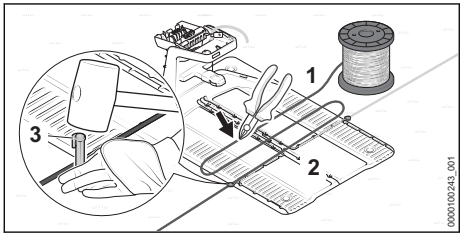
Pienellä leikkuualueella, jossa tarvitaan alle 20 m rajauslankaa, on käytettävä STIHL AKM 100 -pienialuemoduulia.

STIHL AKM 100 vakauttaa lankasignaalin ja on integroitu rajauslankaan lankaliittimien avulla.

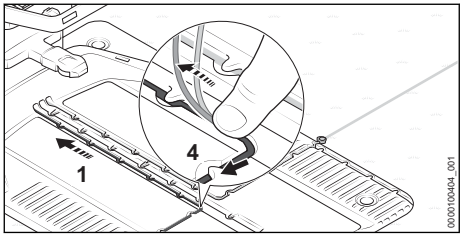
6.5 Rajauslangan asettelun loppuunsaattaminen

6.5.1 Rajauslangan asettelun loppuunsaattaminen

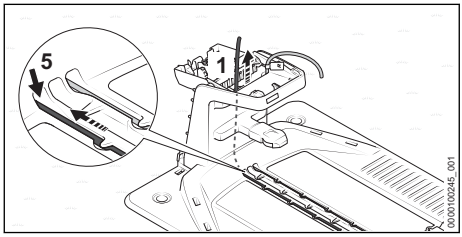
Telakointiasema leikkuualueen reunalla, telakointiasema nurmikkoalueen reunalla



- Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (2) kiinnitysnaulalla (3).
- Mittaa pohjalevyn (2) kaksi leveyttä rajauslangan (1) kanssa ja leikkaa rajauslanka (1) sitten sivuleikkurilla pituuteensa.

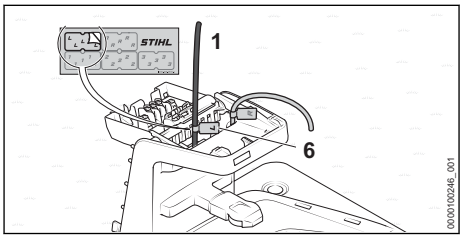


- Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin (4).



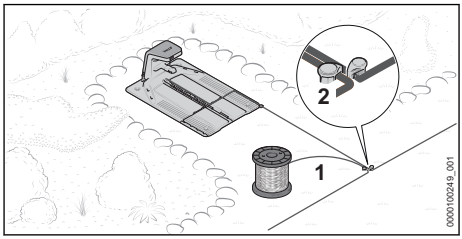
- Aseta rajauslanka (1) vasempaan läpivientiin (5) ja työnnä sitä.

Langan pää (1) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.

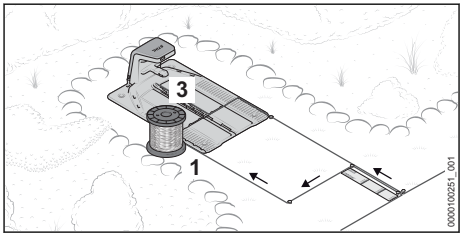


- Merkitse langan pää (1) lähelle koteloa sopivalla kaapelimerkillä (6).

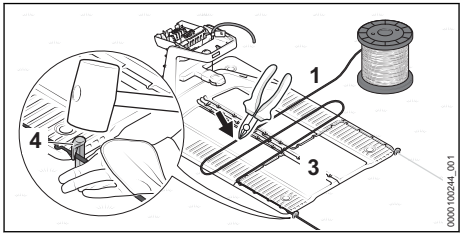
Telakointiasema leikkuualueen ulkopuolella



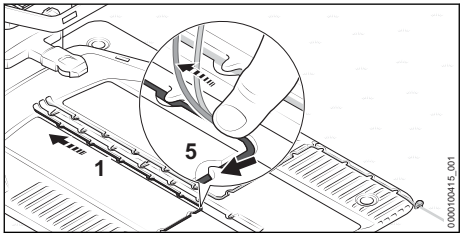
- Ohjaa rajauslanka (1) lähelle jo asennettua rajauslankaa ja kiinnitä se kiinnitysnaulalla (2).



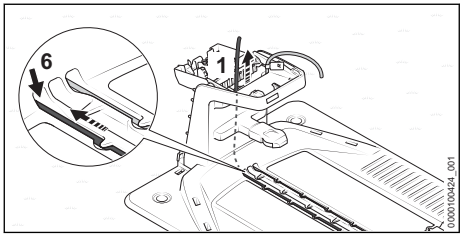
- Ohjaa rajauslanka (1) lähelle ja yhdensuuntaisesti toisen rajauslangan kanssa 37 cm:n pituudelta (pituus: 1x iMOW®-viivain) takaisin telakointiasemaan ilman, että rajauslanka menee ristiin.
- Ohjaa rajauslanka (1) takaisin reunaan ja edelleen pohjalevyyn (3).



- Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (3) kiinnitysnaulalla (4).
- Mittaa pohjalevyn (3) kaksi leveyttä rajauslangan (1) kanssa ja leikkaa rajauslanka (1) sitten sivuleikkurilla pituuteensa.

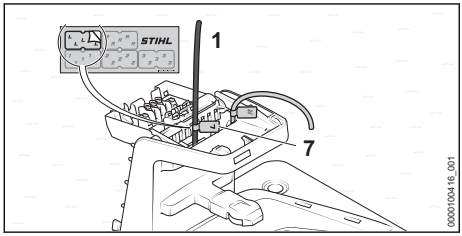


- Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin (5).



- Aseta rajauslanka (1) vasempaan läpivientiin (6) ja työnnä sitä.

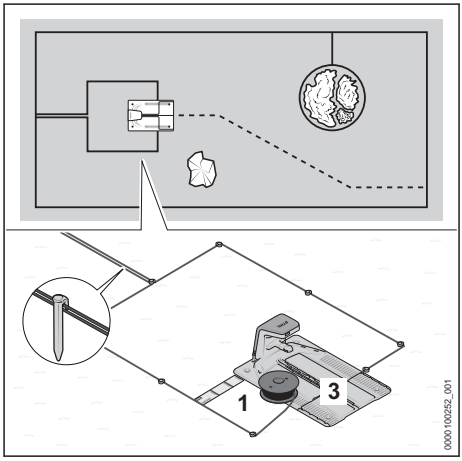
Langan pää (1) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.



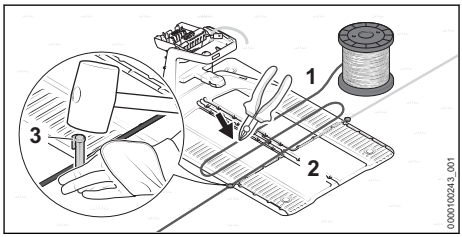
- Merkitse langan pää (1) lähelle koteloa sopivalla kaapelimerkillä (7).

Käyttöönoton loppuun saattamiseksi aloituskohta on asetettava leikkuualueelle. Muuten ruohonleikkuurobotti ei löydä tietä leikkuualueelle. Aloituskohdat ja niiden lähestymistiheys voidaan asettaa MY iMOW®-sovelluksella.

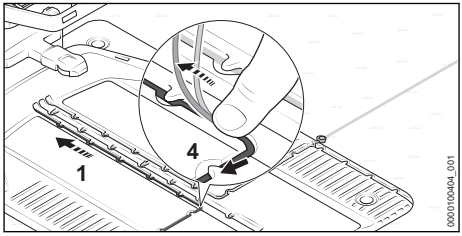
Telakointiaseman sijoittaminen leikkuualueen keskelle



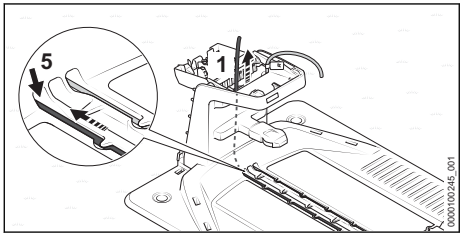
- Johda rajauslanka (1) kiinteästi jo asennettuun rajauslankaan.
- Johda rajauslanka (1) lähelle ja yhdensuuntaisesti toisen rajauslangan kanssa takaisin telakointiasemalle ylittämättä rajauslankaa.
- Johda rajauslanka (1) eteenpäin 37 cm:n etäisyydelle (pituus: 1x iMOW®-viivain) pohjalevyn (3) ympäri.



- Kiinnitä rajauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (2) kiinnitysnaulalla (3).
- Mittaa pohjalevyn (2) kaksi leveyttä rajauslangan (1) kanssa ja leikkaa rajauslanka (1) sitten sivuleikkurilla pituuteensa.

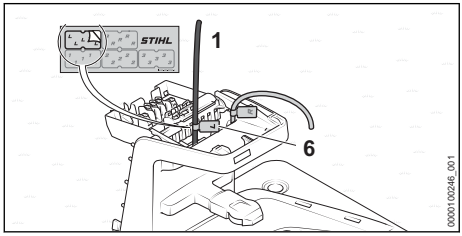


► Aseta rajauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se on tasaisesti kaapelikanavassa ja kiinnittyy koukkuihin (4).



► Aseta rajauslanka (1) vasempaan läpivientiin (5) ja työnnä sitä.

Langan pää (1) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisällä.



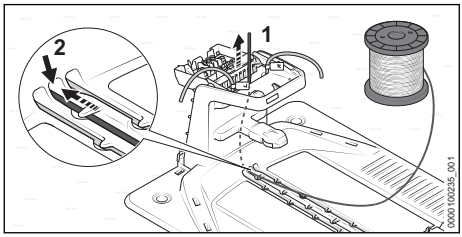
► Merkitse langan pää (1) lähelle koteloa sopivalla kaapelimerkillä (6).

6.6 Ohjauslangan asettaminen

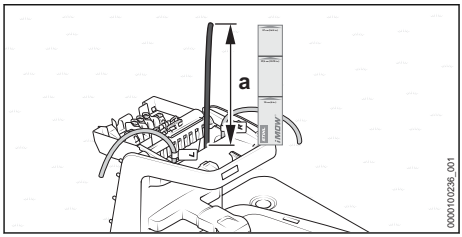
6.6.1 Ohjauslangan asettaminen

Jo rajauslankoja asennettaessa on otettava huomioon kaikkien ohjauslankojen sijainti.

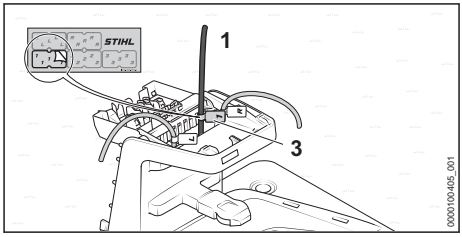
► Ota huomioon ohjauslangan asennusta koskevat yleiset vaatimukset. 📖 6.4.2.



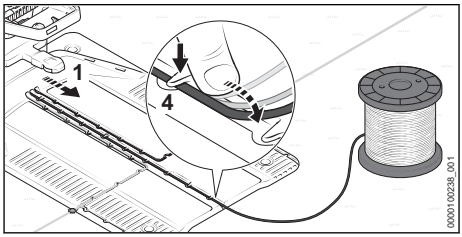
► Aseta ohjauslangan (1) alku keskimmäiseen läpivientiin (2) ja ohjaa sitä.
Ohjauslanka (1) työnnetään ylöspäin telakointiaseman sisään.



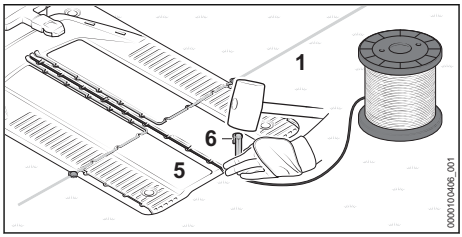
► Ohjaa ohjauslankaa (1), kunnes se työntyy ylöspäin a = 37 cm:n pituudelta (pituus: 1x iMOW® viivain).



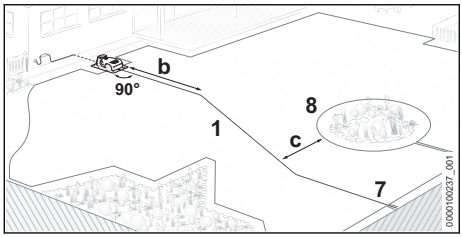
► Merkitse ohjauslanka (1) lähelle koteloa sopivalla kaapelimerkillä (3).
Merkintä helpottaa myöhempää liittämistä oikeaan liittimeen.



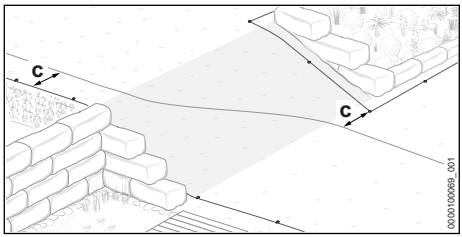
► Aseta ohjauslanka (1) pohjalevyyn siten, että se asettuu tasaisesti kaapelikanavaan ja kiinnittyy koukkuihin (4).



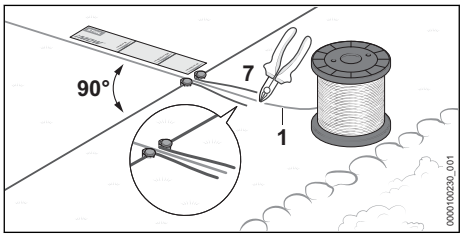
► Kiinnitä ohjauslanka (1) suoraan pohjalevyyn (5) kiinnitysnaulalla (6).



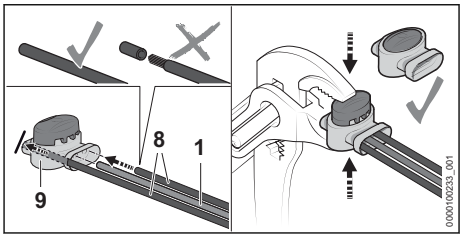
- Ohjaa ohjauslanka (1) pituudeltaan b = 2 m suoraan ja suorassa kulmassa (90°) telakointiasemasta leikkuualueelle.
- Ohjaa ohjauslanka (1) leikkuualueen reunalla olevaan lankasilmukkaan (7). Etäisyyden ohjauslangasta (8) on oltava vähintään c = 27,5 cm.



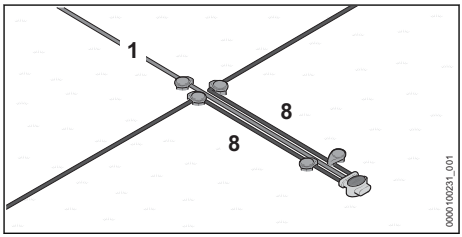
- Rinteisiin asennetaan ohjauslanka vinosti. Etäisyyden rajauslankaan on oltava vähintään c = 27,5 cm.



- Ohjaa ohjauslanka (1) vähintään 37 cm:n pituiseksi (pituus: 1x iMOW®-viivain) suoraan ja suorassa kulmassa (90°) lankasilmukkaan (7) nähden.
- Aseta ohjauslanka (1) lankasilmukan (7) keskelle.
- Katkaise ohjauslanka (1) lankasilmukan (7) päähän sivuleikkurilla ja tuo kaikki langan päät samanpituisiksi.



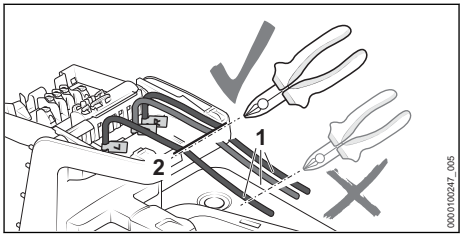
- Työnnä rajauslangat (8) ja ohjauslangan (1) päät johtoliittimeen (9) vasteeseen saakka. Langanpäitä ei saa kuoria.
- Paina lankaliitintä (1) yhteen pihdeillä vasteeseen saakka.



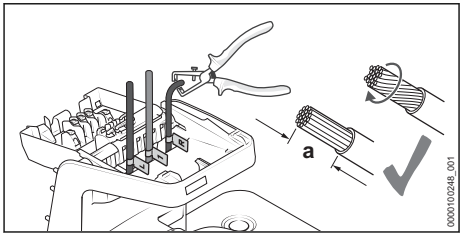
- Aja rajoituslangat (8) ja ohjauslanka (1) rinnakkain ja lähekkäin ilman, että johdot menevät ristiin.
- Kiinnitä langat useammilla kiinnitysnauloilla.

6.7 Telakointiaseman sähköliitännän yhdistäminen

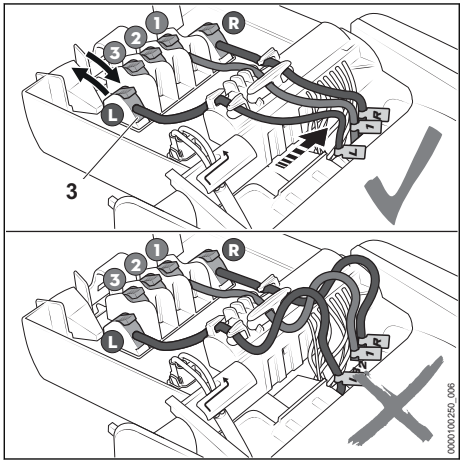
6.7.1 Rajauslangan ja ohjauslangan liittäminen



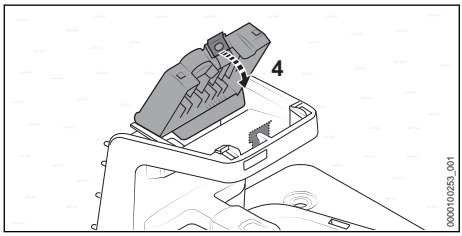
- Kiristä langan päät (1) hieman ja leikkaa ne reunaa (2) pitkin sivuleikkurilla.



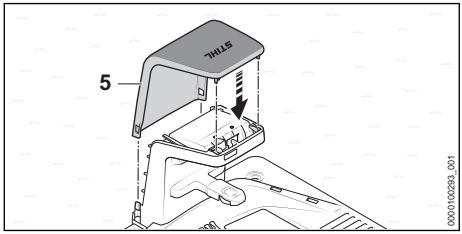
- Kuori langan päät a = 10 mm:n pituisiksi.
- Kierrä lankasäikeet niin, ettei yksikään yksittäinen lankasäie työnny ulos.



- Määritä merkittyjen johtojen päät vastaaviin liittimiin.
- Avaa vastaavan kiinnikkeen vipu (3) taaksepäin.
- Työnnä kuorittu johtimen pää vastaavaan liittimeen ja käännä vipu (3) jälleen eteenpäin sulkeaksesi sen.
- Kiinnitä rajauslangat ja ohjauslanka kaapelipidikkeisiin kuvan mukaisesti ja työnnä ne oikealle puolelle.

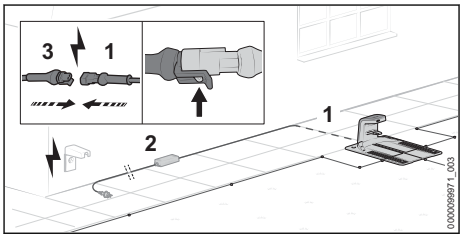


- Taita suojus (4) eteenpäin.
  Suojus (4) kytkeytyy paikalleen kuuluvasti ja tuntuvasti.

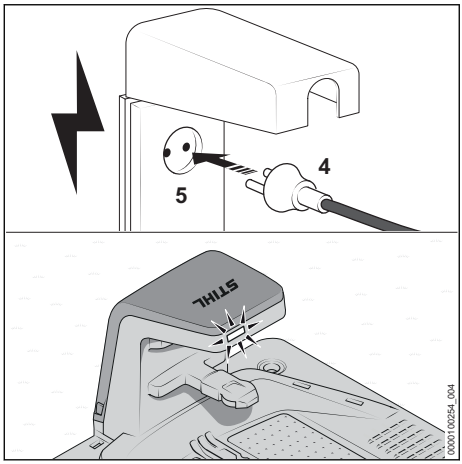


- Aseta kupu (5) paikalleen.
  Kupu (5) napsahtaa kuuluvasti paikalleen.

6.7.2 Latauskaapelin yhdistäminen ja virtalähteen liittäminen



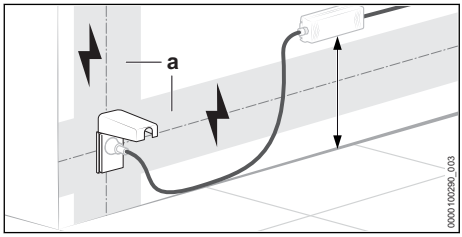
- Aseta latauskaapeli (1) virtalähteen (2) sijaintiin.
- Valitse virtalähteen (2) paikka siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  – Virtalähde (2) ja liitäntäkaapeli sijaitsevat leikkuualueen ulkopuolella.
  – Sopiva pistorasia on virtalähteen (2) ulottuvilla.
  – Virtalähde (2) on tasaisella ja ei pysyvästi märällä alustalla.
  – Virtalähde (2) on korotettu maanpinnasta, jotta se voidaan altistaa pitkäaikaisemmalle kosteudelle.
  – Jos mahdollista: Paikka on suojassa säältä ja varjossa.
- Aseta latauskaapeli siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  – Latauskaapeli (1) on leikkuualueen ulkopuolella.
  – Latauskaapeli (1) on reititetty niin, etteivät ihmiset voi kompastua siihen.
  – Latauskaapeli (1) ei ole kireällä tai kiertyneenä.
  – Latauskaapeli (1) on kokonaan kelattu auki eikä se ole telakointiaseman alla.
  – Latauskaapeli (1) ei ole pysyvästi märällä pinnalla.
- Kytke latauskaapeli (1) virtalähteen (2) pistokkeeseen (3) niin, että se napsahtaa kokonaan paikalleen.



► Yhdistä verkkopistoke (4) asianmukaisesti asennettuun pistorasiaan (5).
Telakointiaseman LED-valo palaa vihreänä.

6.7.3 Virtalähteen asennus seinään

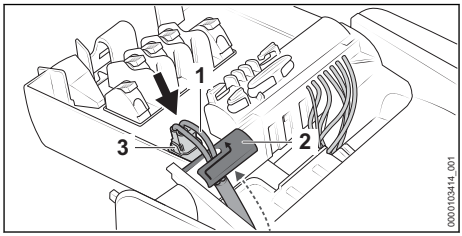
Virtalähde voidaan asentaa seinään.



► Asenna virtalähde siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
– Käytetään asianmukaisia kiinnitysmateriaaleja.
– Virtalähde on vaakasuorassa.
Seuraavia etäisyyksiä noudatetaan:
– Virtalähde sijaitsee mahdollisten sähköasennusten alueen (a) ulkopuolella.
– Sopiva pistorasia on virtalähteen ulottuvilla.
– Jos mahdollista: Paikka on suojassa säältä ja varjossa.

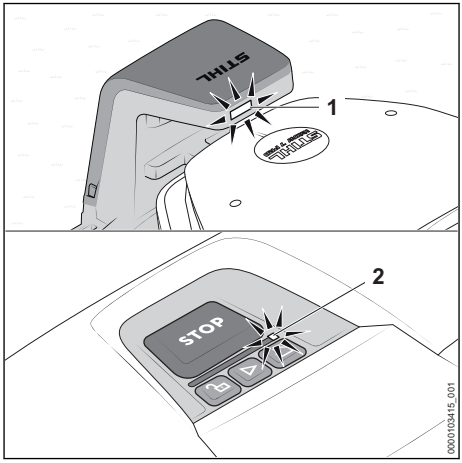
6.8 Ruohonleikkuurobotin lataaminen

6.8.1 Ruohonleikkuurobotin lataaminen



► Työnnä ruohonleikkuurobotti vasteeseen saakka telakointiasemaan.
Ruohonleikkuurobotti käynnistyy ja latautuu.

Latausaikaan vaikuttavat monet eri tekijät, kuten akun lämpötila ja ympäristön lämpötila. Noudata suositeltuja lämpötila-alueita parhaan mahdollisen suorituskyvyn varmistamiseksi, 🕮 17.7.

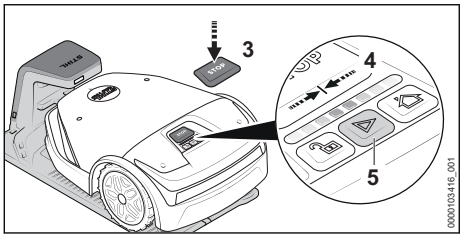


LED-valo (1) vilkkuu telakointiasemassa valkoisena. Ruohonleikkuurobotin valonauhassa oleva LED-valo (2) vilkkuu valkoisena.

Ensimmäisen latauksen jälkeen ruohonleikkuurobotti latautuu jatkossa automaattisesti, kun se palaa telakointiasemaan leikkuutyön päätyttyä.

Energiatehokas lataus

Jotta robottiruohonleikkurin akku voidaan ladata mahdollisimman pienellä energiankulutuksella, kaikki robottiruohonleikkurin ja telakointiaseman tarpeettomat lisätoiminnot voidaan kytkeä pois päältä lataustoiminnon ohessa.



- Jos "Pääsytoiminnot" on aktivoitu "MY iMOW®" -apissa: Poista "Pääsytoiminnot" käytöstä.

Paina peräkkäin seuraavaa näppäinyhdistelmää:
- Paina painiketta STOP (3). Ruohonleikkuurobotti pysäytetään ja lukitaan
- Paina painiketta STOP (3) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (4) palaa täysin punaisena.
- Paina painiketta STOP (3). Valonauha (4) vilkkuu kahdesti. Ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on aktivoitu.
- Paina painiketta STOP (3) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (4) palaa kokonaan punaisena ja vilkkuu lopuksi kahdesti punaisena. Tila Energiatehokas lataus on aktivoitu. Ruohonleikkuurobotin akku on täysin ladattu. Kaikki lisätoiminnot ovat poissa käytöstä.

Latauksen jälkeen ruohonleikkuurobotti on aktivoitava, jotta ruohonleikkuurobotti on jälleen käyttövalmis:
- Paina painiketta START (5). Ruohonleikkuurobotti on käyttövalmis.

7 Bluetooth®-radioliitännän sulkeminen

7.1 Bluetooth®-radioliitännän määrittäminen

Ruohonleikkuurobotti lähettää säännöllisesti Bluetooth®-signaalin yhteyden pitämiseksi mobiilipäätelaitteeseen.

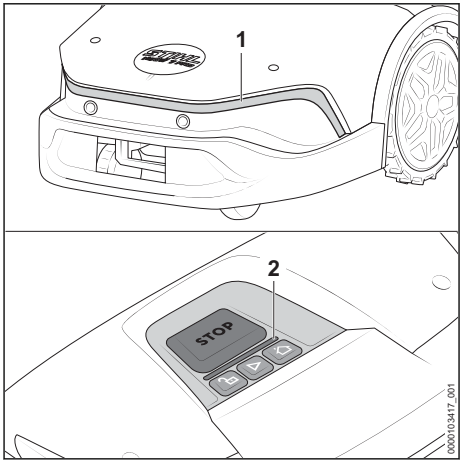
Jotta ruohonleikkuurobottia voisi käyttää, Bluetooth®-liittymä täytyy suojata salasanalla MY iMOW®-sovelluksella.
- Lataa MY iMOW®-sovellus mobiililaitteen sovelluskaupasta ja luo tili.
- Lisää ruohonleikkuurobotti tiliin.
- Noudata näytön ohjeita ja suojaa Bluetooth®-radioliitäntä salasanalla.

  Kun salasana on annettu, mobiililaite valtuutetaan ohjaamaan ja konfiguroimaan ruohonleikkuurobottia.

Toisen mobiililaitteen voi valtuuttaa vain syöttämällä valitun salasanan. Ruohonleikkuurobotti on siten suojattu luvattomalta käytöltä.

8 Ruohonleikkuurobotin ja telakointiaseman valokuvio

8.1 Ruohonleikkuurobotin valonauhat



Valonauhat (1 ja 2) ilmaisevat ruohonleikkuurobotin tilan ja häiriöt.

Etummainen valonauha (1) on aktiivinen vain tilanvaihdon aikana, ja se palaa 20 sekunnin ajan.
Valkoinen valokuvio:
– Ei aktiivista leikkuuta.
– Oikeanpuoleisessa reunassa oleva LED-valo sykkii valkoisena: Ruohonleikkuurobotti on telakointiasemassa ja käyttövalmis.
– Oikeanpuoleisessa reunassa oleva LED-valo vilkkuu valkoisena: Ruohonleikkuurobotti on telakointiasemassa ja latautuu.

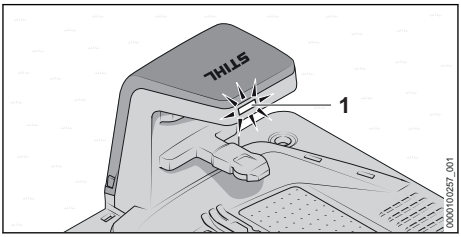
Vihreä valokuvio:
– Leikkuu on käynnissä.
– Takimmainen valonauha (2) ilmaisee leikkuutyön edistymisen.

Punainen valokuvio:
– Oikeanpuoleisessa reunassa oleva LED-valo sykkii punaisena: Laitteen lukitus on aktiivinen.
– Häiriöilmoitus.

Sininen valokuvio: - takimmaisessa valonauhassa (2):
– Ruohonleikkuurobotti saa järjestelmäpäivityksen.
Valkoinen vasemmalta oikealle liikkuva valo:
– Ruohonleikkuurobotti käynnistyy uudelleen.

Jos "Ympäristöanimaatio" on aktivoitu MY iMOW® -sovelluksessa, etummainen valonauha (1) palaa jatkuvasti valkoisena, kun ruohonleikkuurobotti on liikkeessä. Kun tila muuttuu, "ympäristöanimaatio" himmenee 20 sekunnin ajaksi.

8.2 LED-valot telakointiasemassa



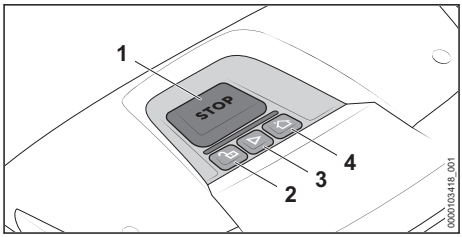
LED-valo (1) ilmaisee telakointiaseman tilat ja häiriöt.
LED-valo (1) palaa valkoisena:
– Telakointiasema on käyttövalmis.
LED-valo (1) vilkkuu valkoisena:
– Ruohonleikkuurobotti latautuu.
LED-valo (1) sykkii valkoisena:
– Ruohonleikkuurobotti on telakointiasemassa ja käyttövalmis.
Vihreä LED-valo (1) palaa:
– Ruohonleikkuurobotti ei ole telakointiasemassa ja telakointiasema toimii asianmukaisesti.
LED-valo (1) palaa punaisena:
– On ilmennyt häiriö.
LED-valo (1) palaa sinisenä:
– Viestintä ruohonleikkuurobotin kanssa.

Telakointiaseman käyttäminen tiimissä

Kun telakointiasemaa käytetään tiimissä, sen tilanäyttöä laajennetaan seuraavilla valokuvioilla:
Vihreä LED-valo (1) palaa:
– Ruohonleikkuurobotti ei ole telakointiasemassa.
– Kyseessä on päätelakointiasema (tiimi 1)
– Ohjauslangat ja niiden rajauslanka on asetettu ja kytketty oikein ja ruohonleikkuurobotti on onnistuneesti määritetty telakointiasemaan.
LED-valo (1) sykkii vihreänä:
– Ruohonleikkuurobotti ei ole telakointiasemassa.
– Kyseessä on telakointiasema (tiimi 2) tai (tiimi 3).
– Ohjauslangat ja niiden rajauslanka on asetettu ja kytketty oikein ja ruohonleikkuurobotti on onnistuneesti määritetty telakointiasemaan.

9 Ruohonleikkuurobotin käyttö ja säätö

9.1 Käyttöpaneeli



Ruohonleikkuurobotin perustoimintoja voidaan käyttää painikkeilla (1 – 4). Kaikki toiminnot ovat käytettävissä MY iMOW®-sovelluksella.

Aloita leikkuu
► Paina START (3).
Ruohonleikkuurobotti aloittaa leikkuun ja palaa sitten automaattisesti telakointiasemaan.

Leikkuun lopettaminen ja ruohonleikkuurobotin lukitseminen
► Paina painiketta STOP (1).
Ruohonleikkuurobotti ja leikkurikoneisto pysähtyy. Ruohonleikkuurobotti lukitaan.

Ruohonleikkuurobotti lähettäminen telakointiasemalle
► Paina painiketta KOTI (4).
Ruohonleikkuurobotti ajaa takaisin latausasemalle.

Ruohonleikkuurobotin vapauttaminen
► Paina painiketta LUKKO (2).
► Paina näytöllä näkyvää näppäinyhdistelmää.

Tietojen hakeminen
► Paina painiketta LUKKO (2).
Ruohonleikkuurobotti antaa akustista tietoa senhetkisestä tilasta.

9.2 MY iMOW®-sovellus

Ruohonleikkuurobotin mukava käyttö edellyttää sovelluksen MY iMOW® käyttöä. Ruohonleikkuurobottia voidaan käyttää ja säätää MY iMOW®-sovelluksella.

Ruohonleikkuurobotti voidaan yhdistää mobiililaitteeseen langattoman verkkoyhteyden (WLAN) ja matkapuhelinyhteyden tai Bluetooth®:n kautta. Ruohonleikkuurobottia voidaan käyttää ja säätää pöytätietokoneelta MY iMOW®-verkkosovelluksella.

Päätoiminnot
- Leikkuun aloittaminen ja lopettaminen
- Leikkuusuunnitelma
  - Leikkuuaikojen säätö[9] (ohjatusti tai manuaalisesti).
  - Aloituskohtien asettaminen (valinnainen)
  - Vyöhykkeiden valinta (valinnainen)
- Leikkuukorkeuden säätäminen
- Laitepääsy
  - PIN-suojan asettaminen
  - Kotialueen määrittäminen
  - Hälytyksen asettaminen
- Reunan optimoinnin kytkeminen päälle
- Lankasignaalin tarkistuksen suorittaminen
- Ympäristöanimaation kytkeminen päälle
- Terien tarkistamismuistutuksen kytkeminen päälle
- Ruohonleikkuurobotin etäkäyttö langattoman verkkoyhteyden (WLAN) välityksellä
- Ruohonleikkuurobotin etäkäyttö matkapuhelinyhteyden välityksellä
- Apuasetus

Ruohonleikkuurobottien käyttäminen tiimissä
Team-toimintaa varten ruohonleikkuurobotteihin on tehtävä seuraavat asetukset:
- Leikkuukorkeuden määrittäminen
- Leikkuusuunnitelman luominen ja aikavyöhykkeen asettaminen
- Sadetunnistimen asettaminen
- Aloitusetäisyyden määrittäminen

Leikkuusuunnitelman, leikkuukorkeuden ja aikavyöhykkeen asetusten on oltava samat kaikille tiimin ruohonleikkuuroboteille. Asetukset on tehtävä erikseen kaikille ruohonleikkuuroboteille.

Seuraavat asetukset MY iMOW® -sovelluksessa ovat rajoitettuja Team-toiminnossa:
- Lankasignaalin tarkistus (vain mahdollista ruohonleikkuurobotilla, joka on liitetty päätelakointiasemaan (tiimi 1))

Seuraavat asetukset MY iMOW® -sovelluksessa eivät ole käytettävissä Team-toiminnossa:
- Vyöhykkeiden valinta
- Aloituskohtien asettaminen

Tietoja yhdistämisesestä kotiverkkoon

iMOW® voidaan integroida erillään henkilökohtaisista laitteista kotiverkkoon tietoturvan parantamiseksi. Nykyiset Wi-Fi-reitittimet tarjoavat mahdollisuuden perustaa erillisen lisäverkon, esimerkiksi IoT-laitteiden Wi-Fi-verkon tai vieras-Wi-Fi-verkon. Tässä ei ole yhteyttä henkilötietoihin ja laitteisiin.

WLAN-yhteys täytyy suojata salasanalla. Salasanaa ei saa antaa ulkopuoliselle.

WLAN-yhteyksien määritykset ja reitittimen toiminnot riippuvat reitittimen valmistajasta.

9.3 STIHL connected

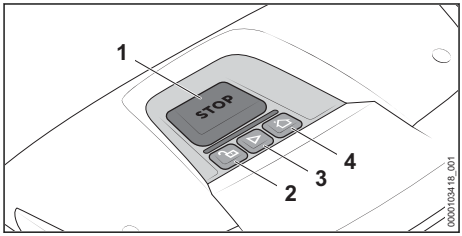
Tärkeimmät asetukset voidaan tehdä pöytätietokoneelta STIHL connected -portaalin tai mobiililaitteesta STIHL connected -sovelluksen kautta.

Ruohonleikkuurobotti voidaan yhdistää pöytätietokoneeseen tai mobiililaitteeseen langattoman verkkoyhteyden (WLAN) ja matkapuhelinyhteyden tai Bluetooth®:n kautta.

Toiminnallisuus on osittain rajoitettua verrattuna MY iMOW® -sovellukseen.

Päätoiminnot
- Kalustonhalinta
- Leikkuun aloittaminen ja lopettaminen
- Leikkuusuunnitelma
- Leikkuukorkeuden säätäminen
- Tila, analysointi ja raportointi
- Ruohonleikkuurobotin etäkäyttö langattoman verkkoyhteyden (WLAN) välityksellä
- Ruohonleikkuurobotin etäkäyttö matkapuhelinyhteyden välityksellä
- Apuasetus

9.4 PIN-suojan käyttäminen



[9]Leikkuuajat on sovitettava paikallisiin olosuhteisiin ja säähän. Nurmikon jälkien välttämiseksi on hyödyllistä lyhentää leikkuuaikoja niukkakasvuisen ruohon aikana. Älä anna ruohonleikkuurobotin leikata pakkassäällä, jottei nurmikko vahingoittuisi.

Painikkeet (3 ja 4) voidaan suojata PIN-koodilla. Kun PIN-suoja on käytössä, ruohonleikkuurobottia ei voi enää käyttää suoraan painikkeilla. PIN-suoja asetetaan MY iMOW® -sovelluksella.

Painikkeisiin STOP (1) ja LUKKO (2) ei sovelleta PIN-suojaa. Ruohonleikkuurobotti voidaan pysäyttää myös silloin, kun PIN-suoja on aktiivinen.

Ruohonleikkuurobotin käyttäminen aktiivisen PIN-suojan kanssa

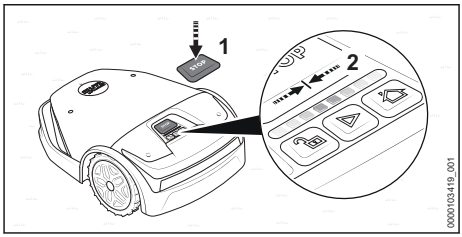
- ► Paina painiketta STOP (1).
- ► Paina painiketta LUKKO (2).
- ► Paina valaistua START- (3) tai KOTI-painiketta (4).
- ► Syötä PIN-koodi valaistuilla painikkeilla (2 - 4). Jos PIN-koodi on syötetty oikein, PIN-suoja on deaktivoitu 60 sekunniksi.
- ► Paina haluamaasi painiketta käynnistääksesi leikkuun (3) tai lähettääksesi ruohonleikkuurobotin telakointiasemaan (4).
  Jos mitään painiketta ei paineta tai väärä PIN-koodi syötetään, ruohonleikkuurobotti jatkaa senhetkistä toimintaansa 60 sekunnin kuluttua.

10 Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus

10.1 Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus

VAROITUS

- Jos ruohonleikkuurobottia ei ole pysäytetty tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla ja laitteen lukitusta aktivoitu, ruohonleikkuurobotti voi kytkeytyä tahattomasti päälle. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.
  - ► Pysäytä ruohonleikkuurobotti kuljetuksen, varastoinnin, puhdistuksen, huollon, korjauksen ajaksi tai jos käyttäytyminen muuttuu tai on epätavallista, ja aktivoi laitteen lukitus.



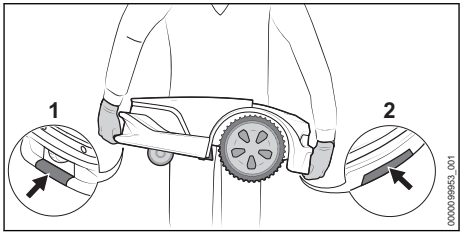
- ► Paina painiketta STOP (1).
  Ruohonleikkuurobotti pysäytetään ja lukitaan.
- ► Paina painiketta STOP (1) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (2) palaa täysin punaisena.
- ► Paina painiketta STOP (1).
  Valonauha (2) vilkkuu kahdesti. Ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on aktivoitu. Ruohonleikkuurobotti voidaan kuljettaa, varastoida, puhdistaa tai huoltaa.

11 Kuljettaminen

11.1 Ruohonleikkuurobotin kuljettaminen

- ► Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.

Ruohonleikkuurobotin kantaminen



- ► Käytä kestävästä materiaalista valmistettuja työkäsineitä.
- ► Kanna ruohonleikkuurobottia etukahvasta (1) ja takakahvasta (2).

Ruohonleikkuurobotin kuljettaminen ajoneuvossa

- ► Varmista ruohonleikkuurobotti siten, ettei se pääse kaatumaan eikä muuten liikkumaan.

11.2 Akun kuljettaminen

Akku on sisäänrakennettu ruohonleikkuurobottiin, ja sen saa irrottaa vain STIHL-erikoisliike.

- ► Varmista, että akku on turvallisessa kunnossa.
- ► Pakkaa akku niin, ettei se voi liikkua paikaltaan.
- ► Kiinnitä pakkaus siten, ettei se voi liikkua paikaltaan.

Akun kuljettamisen yhteydessä on noudatettava vaarallisten tavaroiden kuljettamista koskevia määräyksiä. Akku kuuluu luokkaan UN 3480 (litiumioniakut), ja se on testattu YK:n käsikirjan "Kokeet ja kriteerit" osan III alakohdan 38.3 mukaisesti.

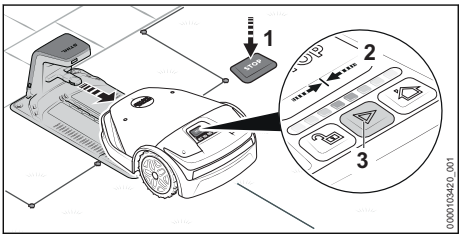
Kuljetusmääräykset on ilmoitettu osoitteessa www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Säilytys

12.1 Ruohonleikkuurobotin valmistelu varastointia varten

STIHL suosittelee ruohonleikkuurobotin asettamista Talvihorros-tilaan pidempien käyttökatkojen ajaksi, esim. talvitauon ajaksi. Talvihorros-tila poistaa käytöstä kaikki ruohonleikkuurobotin tarpeettomat lisätoiminnot ja varmistaa, että akku purkautuu vain vähän.

- ► Jos "Pääsytoiminnot" on aktivoitu apissa "MY iMOW®": Poista "Pääsytoiminnot" käytöstä.
- ► Jos ruohonleikkuurobotin lataustaso on alle 50 %: lataa ruohonleikkuurobottia, kunnes lataustaso on yli 50 %.



- ► Ota ruohonleikkuurobotti pois telakointiasemasta.

Paina peräkkäin seuraavaa näppäinyhdistelmää:

- ► Paina painiketta STOP (1).
  Ruohonleikkuurobotti pysäytetään ja lukitaan.
- ► Paina painiketta STOP (1) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (2) palaa täysin punaisena.
- ► Paina painiketta STOP (1).
  Valonauha (2) vilkkuu kahdesti. Ruohonleikkuurobotin laitteen lukitus on aktivoitu.
- ► Paina painiketta STOP (1) ja pidä sitä painettuna, kunnes valonauha (2) palaa kokonaan punaisena ja vilkkuu lopuksi kahdesti punaisena.
  Talvihorros-tila on aktivoitu. Kaikki lisätoiminnot ovat poissa käytöstä.

Talvitauon jälkeen ruohonleikkuurobotti on aktivoitava, jotta ruohonleikkuurobotti on jälleen käyttövalmis:

- ► Aseta ruohonleikkuurobotti leikkuualalle.
- ► Paina START (3).
  Talvihorros-tila poistetaan käytöstä ja ruohonleikkuurobotti on jälleen käyttövalmis.

12.2 Ruohonleikkuurobotin varastointi

- ► Säilytä ruohonleikkuurobotti siten, että seuraavat edellytykset täyttyvät:
  - – Ruohonleikkuurobotti on poissa lasten ulottuvilta.
  - – Ruohonleikkuurobotti on puhdas ja kuiva.
  - – Ruohonleikkuurobotti on suljetussa tilassa.
  - – Ruohonleikkuurobotin akku on ladattu.
  - – Ruohonleikkuurobottia ei säilytetä määritettyjen lämpötilarajojen ulkopuolella, 🕮 17.6.
  - – Ruohonleikkuurobotti ei pääse kaatumaan.
  - – Ruohonleikkuurobotti ei pääse vierimään pois.
  - – Ruohonleikkuurobotti seisoo vaakasuorassa pyörillään.
  - – Ruohonleikkuurobotin päälle ei ole asetettu esineitä.

Ruohonleikkuurobottia voidaan säilyttää myös seinätelineessä. Seinäkiinnike on saatavilla lisävarusteena.

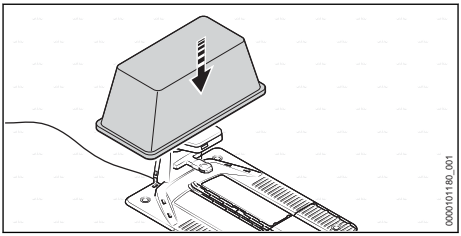
HUOMAUTUS

- ■ Jos ruohonleikkuurobottia ei säilytetä tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla, akku voi syväpurkautua ja vaurioitua korjaamattomasti.
  - ► Lataa ruohonleikkuurobotin akku ennen sen varastointia.

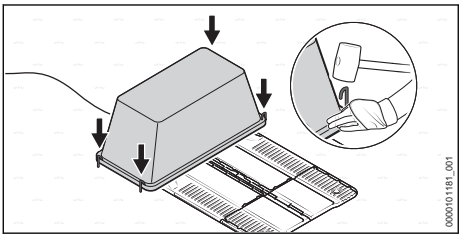
12.3 Telakointiaseman, latauskaapelin ja virtalähteen adapterin säilytys

Pidempien käyttökatkojen, esim. talvitauon aikana, telakointiasema, latauskaapeli ja virtalähde voidaan jättää seisomaan leikkuualueelle.

- ► Irrota virtalähteen verkkopistoke pistorasiasta.
- ► Suojaa verkkopistoke säältä.
- ► Puhdista kaikki osat.



► Peitä telakointiasema esim. isolla ämpärillä tai laastiämpärillä.



► Kiinnitä ämpäri tai laastiämpäri tapeilla maahan.

Telakointiaseman, latauskaapelin ja virtalähteen irrottaminen

Säilytystä varten lisävarusteena saatavassa seinäkiinnikkeessä tai jos peittäminen ei ole mahdollista, telakointiasema, latauskaapeli ja virtalähde voidaan myös irrottaa.

► Irrota virtalähteen verkkopistoke pistorasiasta.
► Puhdista kaikki osat.
► Irrota latauskaapeli telakointiasemasta ja virtalähteestä ja kelaa se kokoon.
► Irrota virtalähde ja kelaa liitoskaapeli kokoon.
► Irrota rajauslanka ja ohjauslanka telakointiasemasta.
► Voitele johdon päät korroosiolta ja säältä suojaamiseksi.
► Purkaa telakointiasema.

13 Puhdistaminen

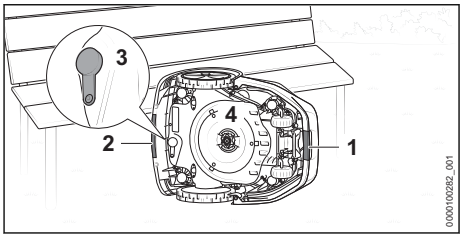
13.1 Ruohonleikkuurobotin puhdistaminen

VAROITUS

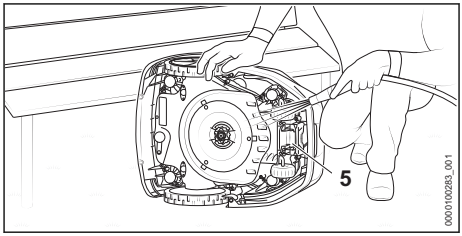
- Terien leikkuureunat ovat teräviä. Käyttäjä altistuu tämän vuoksi viiltohaavoille.
  ► Käytä kestävästä materiaalista valmistettuja työkäsineitä.

Puhdista ruohonleikkuurobotti säännöllisesti. Puhdistusväli riippuu käyttöolosuhteista, ja siihen voivat vaikuttaa kosteus, ruohon tyyppi ja ruohon kasvu.

► Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.



► Tartu ruohonleikkuurobottiin etukahvasta (1) ja takakahvasta (2).
► Aseta ruohonleikkuurobotti kyljelleen ja varmista se kaatumisen varalta.
► Tarkista diagnostiikkaliitännän tulpan (3) mahdolliset vauriot ja tiukka istuvuus.
► Jos terälevy (4) on voimakkaasti likaantunut: irrota terälevy (4).



► Irrota lika puutikulla tai pehmeällä harjalla. Käytä tarvittaessa pH-neutraalia puhdistusainetta. STIHL suosittelee STIHL Multicleania.
► Huuhtele irtonainen lika pois kevyellä vesisuihkulla.
► Puhdista ruohonleikkuurobotin alaosa kostealla liinalla.
► Puhdista terät ja terälautanen.
Hyvän leikkuutuloksen ja häiriöttömän toiminnan varmistamiseksi terien on voitava liikkua vapaasti.
► Puhdista latauskoskettimet (5) kostealla liinalla.
► Puhdista kupu ja ohjauspaneeli kostealla liinalla.

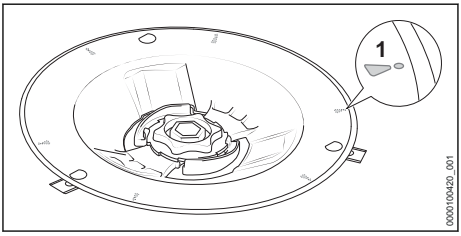
13.2 Telakointiasema, virtalähteen, latauskaapelin ja pistokeliitäntöjen puhdistaminen

► Irrota virtalähteen verkkopistoke pistorasiasta.
► Puhdista telakointiasema, virtalähde ja latauskaapeli kostealla liinalla.
  ► Tarvittaessa: Irrota pinttynyt lika pehmeällä harjalla.
► Puhdista pistokeliitännät kuivalla, nukkaamattomalla liinalla.
  ► Tarvittaessa: Irrota pinttynyt lika siveltimellä.

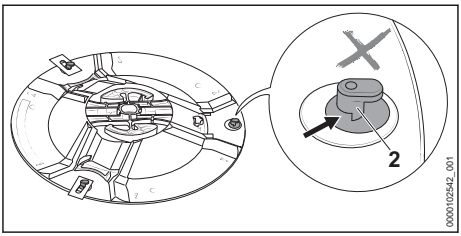
14 Huolto ja terien vaihto

14.1 Silmämääräinen tarkastus

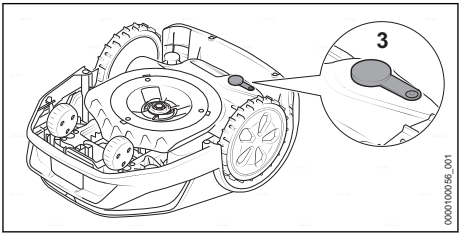
► Tarkista ruohonleikkuurobotti säännöllisesti:
– Latauskoskettimien puhtaus
– Tarkista kupu ja suojalista vaurioiden varalta
– Tarkista pyörien herkkäliikkeisyys
Tarkista terien herkkäliikkeisyys ja tarkasta ne vaurioiden, kulumisen ja halkeamien varalta.
– Teriä voidaan yleensä käyttää useita viikkoja. Terien kestävyyteen voivat vaikuttaa voimakkaasti asetetut leikkuuajat, ruohon kunto, ruohon kasvu, hiekka, oksat tai lehdet leikkuualueella.



– Tarkista terälevy vaurioiden ja kulumisen varalta.
– Jos kulumisen ilmaisevat merkinnät (1) ovat kuluneet ja niihin on tullut reikiä, vaihda leikkurikoneisto.



– Tarkista L-pultit (2) vaurioiden ja kulumisen varalta.
– Jos L-pultit (2) ovat kuluneet yli puoleenväliin asti, vaihda leikkurikoneisto.



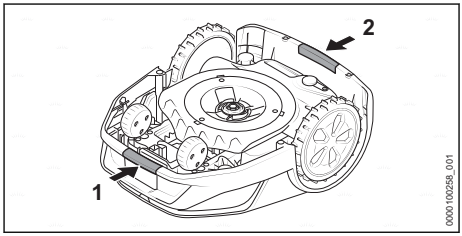
– Tarkista diagnostiikkaliitännän tulpan (3) mahdolliset vauriot ja tiukka istuvuus.

14.2 Terien vaihto

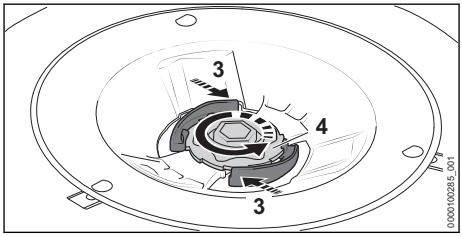
VAROITUS

■ Terien leikkuureunat ovat teräviä. Käyttäjä altistuu tämän vuoksi viiltohaavoille.
► Käytä kestävästä materiaalista valmistettuja työkäsineitä.

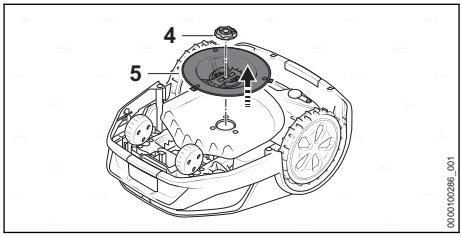
► Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.



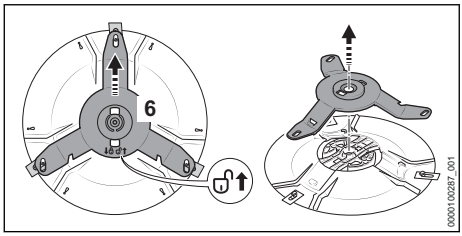
► Tartu ruohonleikkuurobottiin etukahvasta (1) ja takakahvasta (2).
► Käännä ruohonleikkuurobotti ympäri.



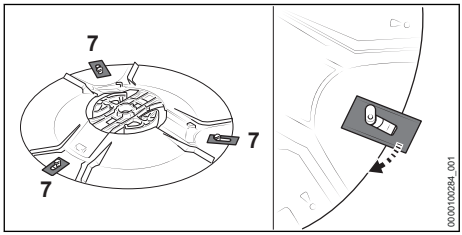
► Paina vipua (3) ja pidä painettuna.
► Käännä muttereita (4) vastapäivään, kunnes se voidaan poistaa.



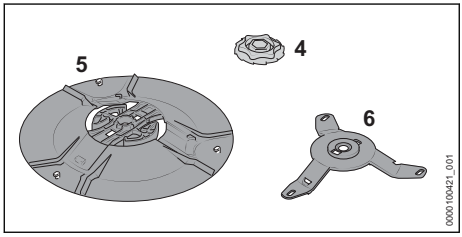
► Poista mutteri (4).
► Poista terälevy (5).



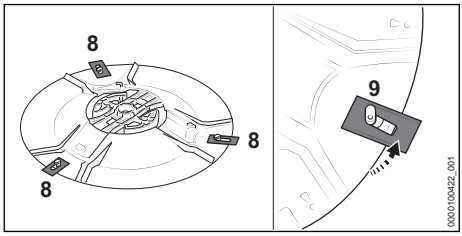
- Työnnä teränpidikettä (6) nuolen suuntaan. Teränpidikkeen (6) lukitus on avattu.
- Poista teränpidike (6).



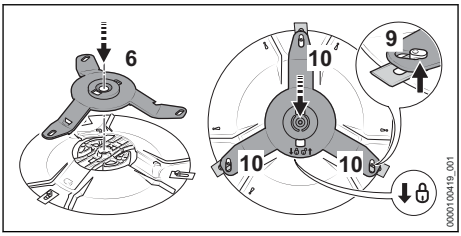
- Irrota kaikki vanhat terät (7).



- Puhdista terälevy (5), teränpidike (6) ja mutteri (4).



- Kiinnitä uudet terät (8). Aseta vain yksi terä L-pulttia (9) kohti.
  Terät voidaan kohdistaa tarpeen mukaan.
  Terät voivat liikkua vapaasti L-pultin ympäri.



- Aseta teränpidike (6) paikalleen.
- Työnnä veitsenpidikettä (6) nuolen suuntaan ja varmista, että kaikki kolme vartta (10) ovat L-pulttien (9) alapuolella.
  Teränpidike (6) on lukittu.
- Aseta terälevy (5) ruohonleikkuurobottiin.
- Kierrä mutteri (4) paikalleen myötäpäivään.
- Kiristä mutteri (4) myötäpäivään.
  Vipu (3) lukittuu kuuluvasti paikalleen.

15 Korjaaminen

15.1 Ruohonleikkuurobotin, akun, leikkurikoneiston, telakointiaseman ja virtalähteen korjaus

Käyttäjä ei voi itse huoltaa eikä korjata ruohonleikkuurobottia, akkua ja virtalähdettä.

Vaurioituneet tai kuluneet terät ja leikkurikoneisto voidaan vaihtaa.

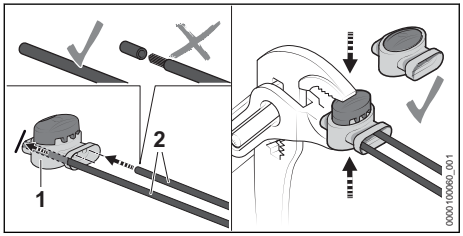
- Jos ruohonleikkuurobotti, akku, telakointiasema, latauskaapeli, virtalähde tai liitoskaapeli on vaurioitunut: Älä käytä ruohonleikkuurobottia, akkua, telakointiasemaa, latauskaapelia, virtalähdettä tai liitoskaapelia ja ota yhteys STIHL-erikoisliikkeeseen.
- Jos terä on vaurioitunut tai kulunut:
  - Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.
  - Vaihda kaikki terät. Teriä ei voida teroittaa uudelleen.
- Jos terälevy tai terälevyn L-pultit ovat vaurioituneet tai kuluneet:
  - Pysäytä ruohonleikkuurobotti ja aktivoi laitteen lukitus.
  - Vaihda leikkurikoneisto.
- Jos ohjekilvet ovat kuluneet epäselviksi tai vahingoittuneet, anna STIHL-erikoisliikkeen vaihtaa ne.

15.2 Rajauslangan tai ohjauslangan pidentäminen tai korjaaminen

Rajauslankaa tai ohjauslankaa voidaan pidentää tai korjata lankaliittimien avulla.

Johtoliittimet on täytetty geelillä, joka estää johtimien päiden ennenaikaisen kulumisen tai korroosion.

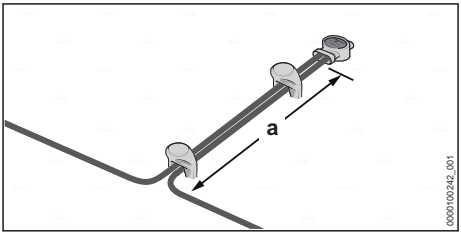
- Varmista, ettei rajauslankojen kokonaispituus ylitä 850 metrin enimmäispituutta.



- Aseta langanpäät (2) lankaliittimeen (1).

Langanpäitä ei saa kuoria.

- Paina lankaliitintä (1) yhteen pihdeillä vasteeseen saakka.



- Aja rajauslangat samansuuntaisesti ja lähekkäin vähintään pituudelta a = 5 cm asettamatta rajauslankoja ristiin.

16 Häiriöiden poistaminen

16.1 Ruohonleikkuurobotin häiriöiden poistaminen

Useimmat häiriöt ilmoitetaan MY iMOW®-sovelluksessa ja ruohonleikkuurobotin tai telakointiaseman punaisilla valokuvioilla.

Toimi seuraavasti häiriön korjaamiseksi:

- Seuraa MY iMOW®-sovelluksen ohjeita.

tai

- Paina ohjauspaneelin painiketta LUKKO ja noudata akustisia ohjeita.

Häiriö	Ruohonleikkuurobotin tai telakointiaseman valonauhat	Syy	Korjaustoimenpide
Ruohonleikkuurobotti peruuttaa Team-toiminnon asetuksen.	Valonauha vilkkuu 2x punaisena.	Ruohonleikkuurobottiin on jo tehty asetuksia, jotka vaikuttavat Team-toimintoon.	- Palauta ruohonleikkuurobotti perusasetuksiin MY iMOW® -sovelluksessa.
		Team-toiminnon asetuksen järjestystä ei noudatettu.	- Palauta kaikki ruohonleikkuurobotit perusasetuksiin MY iMOW® -sovelluksessa. - Aseta Team-toiminto laskevassa järjestyksessä, 🕮 5.7.2.
		Rajauslangassa tai ohjauslangassa on vika.	- Varmista, että rajauslanka ja ohjauslanka ovat vahingoittumattomia. - Varmista, että rajauslanka tai ohjauslanka on liitetty kunnolla telakointiasemaan, 🕮 5.6.1. - Varmista, että rajauslanka ja ohjauslanka on liitetty kunnolla lankaliittimiin, 🕮 5.5.1.
		Ruohonleikkuurobotin PIN-suoja on aktivoitu.	- Deaktivoi PIN-suoja MY iMOW® -sovelluksessa.
Ruohonleikkuurobotti pysähtyy kotimatkan aikana telakointiasemalle.		Akku on tyhjä.	- Varmista, ettei rajauslanka ylitä enimmäispituutta, 🕮 17.1. - Optimoi ohjauslangan asetus. - Aseta toinen ohjauslanka leikkuualueelle. - Siirrä ruohonleikkuurobotti telakointiasemalle latausta varten.

Häiriö	Ruohonleikkuurobotin tai telakointiaseman valonauhat	Syy	Korjaustoimenpide
			► Jos mahdollista: Sijoita telakointiasema leikkuualueelle, jossa on kaltevuus rinteen alaosassa.
Ruohonleikkuurobotti ei aloita leikkuuta odotetusti.	Valonauhat palavat sinisenä.	Ruohonleikkuurobotti suorittaa aloituksen uudelleen.	► Odota kunnes uudelleenkäynnistys on päättynyt. Sen jälkeen ruohonleikkuurobotti aloittaa leikkuun automaattisesti.
	Valonauhat palavat punaisena. Latausaseman LED-valo palaa punaisena.	Rajauslangassa tai ohjauslangassa on vika.	► Varmista, että rajauslanka ja ohjauslanka ovat vahingoittumattomia. ► Varmista, että rajauslanka tai ohjauslanka on liitetty kunnolla telakointiasemaan. ► Varmista, että rajauslanka ja ohjauslanka on liitetty kunnolla lankaliittimeen. ► Seuraa MY iMOW®-sovelluksen ohjeita.
Ruohonleikkuurobotti ei lataudu.	Valonauhat palavat punaisena. Latausaseman LED-valo palaa punaisena.	Ruohonleikkuurobotissa, akussa, virtalähteessä tai telakointiasemassa on häiriö.	► Varmista, että telakointiaseman ja ruohonleikkuurobotin latauskoskettimet ovat puhtaat. ► Seuraa MY iMOW®-sovelluksen ohjeita. ► Jos häiriö jatkuu: Älä yritä ladata ruohonleikkuurobottia enempää, irrota liitoskaapeli verkkopistokkeesta ja ota yhteys STIHL-erikoisliikkeeseen.

17 Tekniset tiedot

17.1 Ruohonleikkuurobotit STIHL iMOW® 7.0 PRO

Tekniset tiedot

– Leikkuuleveys: 28 cm
– Leikkuukorkeus - sähköisesti: 20 mm - 60 mm
– Terälevyn pyörimisnopeus: 2400 1/min
– Leikkuunopeus: 0,5 m/s
– Mitat:
  – Korkeus: 291 mm
  – Leveys: 525 mm
  – Pituus: 705 mm
– Paino: 16 kg
– Suojausluokka: III
– Suojausluokka: IP56
– Suurin leikkuualue (yksittäinen ruohonleikkuurobotti): 5000 m²
– Suurin leikkuualue (kahden ruohonleikkuurobotin yhdistelmä): 5500 m²
– Suurin leikkuualue (kolmen ruohonleikkuurobotin yhdistelmä): 8000 m²
– Toiminta-aika 1000 m² (yksittäinen ruohonleikkuurobotti viikossa) [10]: 20 h
– Rajauslangan enimmäispituus leikkuualueilla ≤ 5000 m²: 850 m
– Rajauslangan enimmäispituus leikkuualueilla ≥ 5000 m²: 460 m
– Suurin kaltevuus: 45 %

Bluetooth®

– Datayhteys: Bluetooth® 5.1. Mobiilipäätelaitteen täytyy olla Bluetooth® Low Energy 5.0 -yhteensopiva ja sen täytyy tukea Yleistä käyttöoikeusprofiilia (GAP).
– Taajuuskaista: ISM-kaista 2,4 GHz
– Suurin säteilylähetysteho: 1 mW
– Signaalin kantama: n. 10 m. Signaalin vahvuus riippuu ympäristön olosuhteista ja mobiililaitteesta. Kantama saattaa vaihdella huomattavan paljon ulkoisten olosuhteiden ja myös käytetyn vastaanottolaitteen mukaan. Kantama saattaa olla huomattavasti pienempi suljetuissa tiloissa tai paikoissa, joissa on metalliesteitä (esimerkiksi seiniä, hyllyjä, koteloita).
– Mobiilipäätelaitteen käyttöjärjestelmän vaatimukset: katso info.myimow.stihl.com

Langaton verkko (WLAN)

– Verkkostandardi: IEEE 802.11b/g/n
– Taajuusalue: 2,4 GHz
– Suurin säteilylähetysteho: 100 mW

[10] Ihanteellisissa olosuhteissa (vähän esteitä, yksinkertainen geometria sekä matalia rinteitä puutarhassa, kohtalainen nurmikon kasvu)

Matkapuhelinyhteys
– SIM-kortin formaatti: eSIM
– Taajuuskaistat
  – LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  – UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  – GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
– Suurin lähetysteho: 2 W
– Keskimääräinen datan määrä kuukaudessa: katso UKK osoitteessa support.stihl.com

Verkkotietosivu
Tiedonsiirto STIHL IoT-alustan kanssa
– Liittymä: Langaton verkko (WLAN), mobiiliverkkoyhteys
– Protokolla ja portti: MQTT TCP:n kautta (8883)
Verkkokonfiguraatio
– Liittymä: Langaton verkko (WLAN), mobiiliverkkoyhteys
– Protokolla ja portti: DHCP/DHCPv6 UDP kautta (68/546)
Tiedonsiirto MY iMOW® -sovelluksen kanssa
– Liittymä: Bluetooth® Low Energy
– Protokolla ja portti: GATT:n kautta
Ajan synkronointi
– Liittymä: Langaton verkko (WLAN), mobiiliverkkoyhteys
– Protokolla ja portti: NTP TCP/UDP:n kautta (123)
Verkkotunnusten ja osoitteiden ratkaiseminen
– Liittymä: Langaton verkko (WLAN), mobiiliverkkoyhteys
– Protokolla ja portti: DNS TCP/UDP:n kautta (53)
OTA-päivitys, robottiruohonleikkurin online-tilan tarkistaminen, kommunikointi STIHL IoT-alustan kanssa.
– Liittymä: Langaton verkko (WLAN), mobiiliverkkoyhteys
– Protokolla ja portti HTTP/HTTPS TCP:n kautta (80/443)

Anturitiedot
Sijaintitietojen vastaanotin / GNSS-anturi
– Sijaintitiedot (pituus, leveys, korkeus)

17.2 Terät
– Terien lukumäärä: 3

17.3 Akku STIHL AAI

Akku on sisäänrakennettu ruohonleikkuurobottiin, ja sen saa irrottaa vain STIHL-erikoisliike.
– Akkutekniikka: Litiumioniakku
– Jännite: 36 V
– Kapasiteetti, Ah: katso arvokilpi
– Energiasisältö, Wh: katso arvokilpi
– Paino, kg: katso arvokilpi

17.4 Telakointiasema ja virtalähde

Telakointiasema
– Suojausluokka: III
– Suojausluokka: IPX5
– Paino: 4,0 kg
– Rajauslanka ja ohjauslanka
  – Jännite: 42 V DC
  – Taajuusalue: 1,4 kHZ – 20 kHz

Virtalähde
– Markkinoista riippuvat versiot:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Paino: 2,0 kg
– Nimellisjännite: katso arvokilpi
– Taajuus: katso arvokilpi
– Nimellisteho: katso arvokilpi
– Latausvirta: katso arvokilpi
– Suojausluokka: II
– Suojausluokka: IP 67

17.5 Jatkokaapelit

Jos laitteen yhteydessä käytetään jatkokaapelia, jatkokaapelin johdinten paksuuden on täytettävä vähintään seuraavat vaatimukset, jotka määräytyvät verkkojännitteen ja jatkokaapelin pituuden perusteella:

Jos nimellisjännite arvokilvessä on 220 V - 240 V:
– Kaapelin pituus enintään 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– Kaapelin pituus 20 m - 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Jos nimellisjännite arvokilvessä on 100 V - 127 V:
– Kaapelin pituus enintään 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– Kaapelin pituus 10 m - 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Lämpötilarajat

VAROITUS

- Ruohonleikkuurobottia ei ole suojattu kaikilta ympäristötekijöiltä. Akku saattaa syttyä tuleen tai räjähtää altistuttuaan eräille ympäristötekijöille. Seurauksena voi olla vakava loukkaantuminen ja aineellisia vahinkoja.
  - ► Älä lataa akkua lämpötiloissa alle + 5 °C tai yli + 40 °C.
  - ► Älä käytä ruohonleikkuurobottia lämpötiloissa alle + 5 °C tai yli + 40 °C.
  - ► Älä käytä telakointiasemaa ja virtalähdettä lämpötiloissa alle + 5 °C tai yli + 40 °C.
  - ► Älä säilytä ruohonleikkuurobottia lämpötiloissa alle 0 °C tai yli + 40 °C.
  - ► Älä säilytä telakointiasemaa ja virtalähdettä lämpötiloissa alle –20 °C tai yli +60 °C.

17.7 Suositellut lämpötila-alueet

Jotta ruohonleikkuurobottiin, telakointiasemaan ja virtalähteeseen asennettu akku toimisi optimaalisesti, noudata seuraavia lämpötila-alueita:
– Lataaminen: + 5 °C ... + 40 °C
– Käyttö: + 5 °C ... + 40 °C
– Ruohonleikkuurobotin säilytys: + 0 °C ... + 40 °C
– Telakointiaseman ja virtalähteen säilytys: – 20 °C ... + 60 °C

Jos akkua ladataan, käytetään tai varastoidaan suositeltujen lämpötila-alueiden ulkopuolella, suorituskyky voi heikentyä.

17.8 Meluarvot

Äänitehotason laskennassa käytettävä korjauskerroin on 2 dB(A).
– Äänentehotaso mitattu standardin 2000/14/EY mukaan: 59 dB(A).
– EY:n direktiivin 2000/14/EY mukainen taattu äänitehotaso: 61 dB(A).

17.9 REACH-asetus

REACH-asetuksella tarkoitetaan EY:n kemikaalien rekisteröintiä, arviointia ja lupamenettelyjä koskevaa asetusta.

Lisätietoja REACH-asetuksen vaatimusten täyttämisestä on saatavissa osoitteesta www.stihl.com/reach .

18 Varaosat ja varusteet

18.1 Varaosat ja varusteet

STIHL Alkuperäiset STIHL-varaosat ja alkuperäiset STIHL-varusteet tunnistaa näistä merkeistä.

STIHL suosittelee käyttämään ainoastaan alkuperäisiä STIHL-varaosia ja alkuperäisiä STIHL-varusteita.

STIHL ei voi arvioida muiden valmistajien varaosia ja lisävarusteita luotettavuuden, turvallisuuden ja sopivuuden suhteen jatkuvasta markkinoiden tarkkailusta huolimatta, eikä STIHL ei voi taata niiden käyttöä.

Alkuperäisiä STIHL-varaosia ja alkuperäisiä STIHL-varusteita on saatavissa STIHL-erikoisliikkeestä.

19 Käytöstä poisto ja kierrätys

19.1 Poista robottiruohonleikkuri käytöstä

Robottiruohonleikkuri on yhteydessä henkilökohtaiseen STIHL-tiliin, mobiililaitteisiin ja yksityisiin langattomiin verkkoihin (WLAN). Turvallisuussyistä kaikki liitännät on katkaistava ja henkilökohtaiset tiedot poistettava ennen robottiruohonleikkurin hävittämistä, myymistä tai lainaamista.
- ► Palauta robottiruohonleikkuri tehdasasetuksiin ”MY iMOW®“ -sovelluksen avulla.
  Salasanat ja liitetyt laitteet poistetaan.
- ► Poista robottiruohonleikkuri käyttäjätililtä ”MY iMOW®“ -sovelluksen kautta.

19.2 Ruohonleikkuurobotin hävittäminen

Tietoja hävittämisestä saat paikallishallinnosta tai STIHL-erikoisliikkeestä.

Epäasianmukainen hävittäminen voi olla vahingollista terveydelle ja saastuttaa ympäristöä.

Ruohonleikkuurobotti sisältää kiinteästi asennetun akun, joka on hävitettävä erikseen.
- ► Toimita ruohonleikkuurobotti STIHL-erikoisliikkeelle hävitettäväksi.
  STIHL-erikoisliike hävittää sisäänrakennetun akun erillään ruohonleikkuurobotista.
- ► Toimita STIHL-tuotteet, myös pakkaukset, asianmukaiseen keräyspisteeseen kierrätystä varten paikallisten säännösten mukaisesti.
- ► Älä hävitä talousjätteen mukana.

20 EU-vaatimustenmukaisuusvakuutus

20.1 Ruohonleikkuurobotit STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Saksa

vakuuttaa yksinomaisena vastuullisena, että
– Tuotetyyppi: Ruohonleikkuurobotit
– Merkki: STIHL
– Tyyppi: iMOW® 7.0 PRO
– Sarjatunniste: IA01

sekä
– Tuotetyyppi: Telakointiasema
– Merkki: STIHL
– Tyyppi: Telakointiasema
– Sarjatunniste: IA01

täyttää direktiivien 2006/42/EY, 2011/65/EU, 2006/66/EY, 2014/53/EU sovellettavat määräykset, ja se on kehitetty ja valmistettu seuraavien standardien valmistuspäivänä voimassa olevien versioiden mukaisesti: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Osallistuva ilmoitettu laitos: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, nro 0366, on todennut vaatimustenmukaisuuden direktiivin 2014/53/EU liitteen III moduulin B mukaisesti ja antanut seuraavan EU-tyyppitarkastustodistuksen: 40055521.

Teknisten asiakirjojen säilytyksestä vastaa ANDREAS STIHL AG & Co. KG:n tuotteiden lupamenettelyistä vastaava tuotehyväksynnän osasto.

Valmistusvuosi, valmistusmaa ja koneen numero on ilmoitettu ruohonleikkuurobotin päällä.

Waiblingen, 16.2.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

puolesta

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 UKCA-vaatimustenmukaisuusvakuutus

21.1 Ruohonleikkuurobotit STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Saksa

vakuuttaa yksinomaisena vastuullisena, että
– Tuotetyyppi: Ruohonleikkuurobotit
– Merkki: STIHL
– Tyyppi: iMOW® 7.0 PRO
– Sarjatunniste: IA01

sekä
– Tuotetyyppi: Telakointiasema
– Merkki: STIHL
– Tyyppi: Telakointiasema
– Sarjatunniste: IA01

on Yhdistyneen kuningaskunnan asetusten The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 asiaa koskevien säännösten mukainen, ja se on suunniteltu ja valmistettu seuraavien standardien tuotantopäivänä voimassa olevien versioiden mukaisesti: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07),

ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01),
ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Tietoturvapäivitysten voimassaoloaika on 24 kuukautta.

Teknisten asiakirjojen säilytyksestä vastaa ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Valmistusvuosi, valmistusmaa ja koneen numero on ilmoitettu ruohonleikkuurobotin päällä.

Waiblingen, 29.4.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

puolesta

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Yhteystiedot

www.stihl.com

23 Avoimen lähdekoodin ohjelmistot

23.1 Avoimen lähdekoodin ohjelmistot

Tämä tuote sisältää tekijänoikeussuojattuja avoimen lähdekoodin ohjelmistoja, jotka tekijät ovat julkaisseet tietyin lisenssiehdoin, kuten "GNU General Public License" (GPL), "GNU Lesser General Public License" (LGPL), "Apache License" tai vastaavilla lisensseillä. Jos tässä käyttöoppaassa on tekijänoikeusilmoituksia, käyttöehtoja tai lisenssiehtoja, jotka ovat ristiriidassa jonkin sovellettavan avoimen lähdekoodin lisenssin kanssa, niitä ei sovelleta. Mukana olevien avoimen lähdekoodin ohjelmistojen käyttö ja jakelu on yksinomaan kyseisen avoimen lähdekoodin lisenssin alaista. Siltä osin kuin sovellettavassa lisenssissä annetaan sinulle oikeus tämän ohjelmiston lähdekoodiin ja/tai muihin lisätietoihin, voit saada ne meiltä kolmen vuoden ajan tuotteen viimeisen toimituksen jälkeen ja, jos lisenssiehdot niin edellyttävät, niin kauan kuin tarjoamme tuotteelle asiakastukea. Jos haluat saada meiltä täydellisen lähdekoodin, lähetä pyyntösi seuraavaan osoitteeseen ja ilmoita tuotteen nimi, sarjanumero sekä kyseisen ohjelmiston versio: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Saksa. Pidätämme oikeuden veloittaa sinulta tietovälineen kustannukset ja toimituskulut. Lisätietoja saat seuraavilta verkkosivustoilta: opensource.stihl.com

Indholdsfortegnelse

1 Forord..... 306
2 Oplysninger om denne brugsvejledning..307
3 Oversigt..... 307
4 Sikkerhedshenvisninger..... 310
5 Anvend robotplæneklipperen i team..... 318
6 Anvend robotplæneklipperen som enkelt enhed..... 331
7 Lukning af Bluetooth®-grænseflade..... 353
8 Lysmønster på robotplæneklipperen og dockingstationen..... 353
9 Betjening og indstilling af robotplæneklipperen..... 354
10 Stop af robotplæneklipperen og aktivering af maskinlåsen..... 356
11 Transport..... 356
12 Opbevaring..... 357
13 Rengøring..... 358
14 Vedligeholdelse og udskiftning af klinge. 359
15 Reparation..... 360
16 Afhjælpning af fejl..... 361
17 Tekniske data..... 362
18 Reservedele og tilbehør..... 364
19 Dekommissionering og bortskaffelse..... 364
20 EU-overensstemmelseserklæring..... 365
21 UKCA-overensstemmelseserklæring..... 365
22 Adresser..... 366
23 Open source-software..... 366

1 Forord

Kære kunde

Vi er glade for, at du har valgt STIHL. Vi udvikler og producerer vores produkter i topkvalitet efter vores kunders behov. Dermed kan vi fremstille produkter med høj pålidelighed, selv ved ekstrem belastning.

STIHL står også for topkvalitet, når det drejer sig om service. Vores fagpersonale garanterer kompetent rådgivning og instruktion samt omfattende teknisk hjælp.

STIHL vedkender sig udtrykkeligt en bæredygtig og ansvarsfuld omgang med naturen. Denne brugsanvisning har til formål at hjælpe dig med at anvende dit STIHL-produkt med en lang levetid på en sikker og miljøvenlig måde.

Vi takker for din tillid og håber, at du får stor glæde af dit STIHL-produkt.

Oversættelse af den originale brugsvejledning på tysk
0000011041_006_DK

Trykt på klorfrit bleget papir.
Papir er genanvendeligt

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

Nikolas Stihl

VIGTIGT! SKAL LÆSES FØR BRUG OG OPBEVARES.

2 Oplysninger om denne brugsvejledning

2.1 Gældende dokumenter

De lokale sikkerhedsforskrifter er gældende.

- ► Ud over denne brugsvejledning skal følgende dokumenter læses, forstås og opbevares:
  - – Sikkerhedsinformationer for STIHL batterier og produkter med indbygget batteri: www.stihl.com/safety-data-sheets

Yderligere informationer om STIHL robotplæneklippere, kompatibelt tilbehør og ofte stillede spørgsmål kan findes under support.stihl.com, info.myimow.stihl.com eller hos en STIHL forhandler.

Bluetooth®-ordmærket og Bluetooth®-billedmærket (logoer) er registrerede varemærker og tilhører Bluetooth SIG, Inc. Enhver anvendelse af disse ordmærker/billedmærker fra STIHLs side sker under licens.

Robotplæneklipperen er med trådløs Bluetooth®-forbindelse, WiFi-forbindelse og en mobilnetværksforbindelse. Lokale driftsindskrænkninger (for eksempel i fly eller på sygehuse) skal overholdes.

2.2 Markering af advarselshenvisninger i teksten

⚠ FARE

- Henvisningen gør opmærksom på farer, som medfører alvorlige kvæstelser eller død.
  - ► De nævnte foranstaltninger kan medføre alvorlige kvæstelser eller død.

⚠ ADVARSEL

- Henvisningen henviser til farer, som **kan** medføre alvorlige kvæstelser eller død.
  - ► De nævnte foranstaltninger kan medføre alvorlige kvæstelser eller død.

BEMÆRK

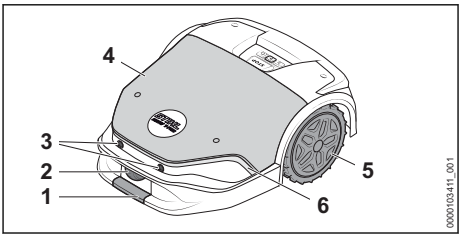
- Henvisningen henviser til farer, som kan medføre materielle skader.
  - ► De nævnte foranstaltninger kan forhindre materielle skader.

2.3 Symboler i teksten

Dette symbol henviser til et kapitel i denne brugsvejledning.

3 Oversigt

3.1 Robotplæneklipper



1 Forreste gribested
Robotplæneklipperen kan løftes og transporteres ved på samme tid at gribe fast i det forreste og det bagerste gribested.

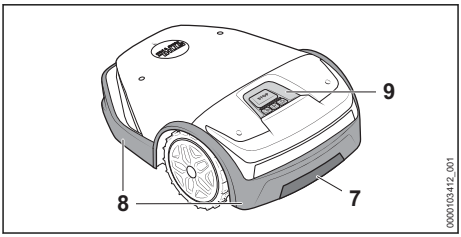
2 Opladningskontakter
Opladningskontakterne forbinder robotplæneklipperen med dockingstationen.

3 Ultralydssensorer
Ultralydssensoreren registrerer forhindringer.

4 Kappe
Kappen er lejret fjedrende, og der registreres med en stødsensor forhindringer på arealet, der skal slås.

5 Drivhjul
Drivhjulene sætter robotplæneklipperen i bevægelse.

6 Lysstriber
Lysstriberne viser robotplæneklipperens status.

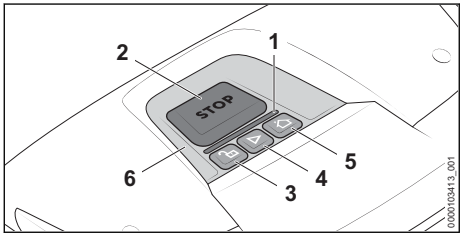


7 Bagerste gribested
Robotplæneklipperen kan løftes og transporteres ved på samme tid at gribe fast i det forreste og det bagerste gribested.

8 Beskyttelsesliste
Beskyttelseslisten beskytter brugeren mod opslyngede genstande og mod kontakt med klingerne.

9 Betjeningsfelt
Betjeningsfeltet indeholder trykknapperne og regnsensoren.

3.2 Betjeningsfelt



1 Lysstriber
Lysstriberne viser robotplæneklipperens status og signalerer, hvilken tastekombination der skal trykkes til en bestemt handling.

2 Trykknappen "STOP"
Trykknappen stopper robotplæneklipperen og klippemekanisme. Trykknappen aktiverer også maskinlåsen.

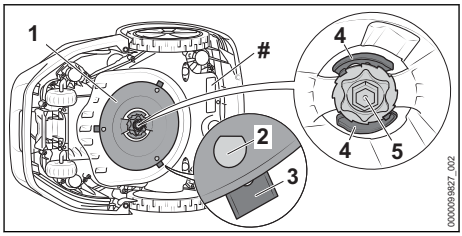
3 Trykknappen "LÅS"
Trykknappen låser robotplæneklipperen op i forbindelse med en vist tastekombination.

4 Trykknappen "START"
Trykknappen starter klippemekanismen.

5 Trykknappen "HUS"
Trykknappen lader robotplæneklipperen køre tilbage til dockingstationen eller afbryder den aktuelle slåning, hvis robotplæneklipperen står i dockingstationen.

6 Regnsensor
Regnsensoren reagerer på fugt. Afhængigt af indstillingen kan robotplæneklipperen tage vejrforholdene med i betragtning i sin klippeplan.

3.3 Klippemekanisme



1 Knivskive
Knivskivens funktion er at fastgøre klingerne.

2 L-bolte
L-boltene bruges til at hænge knivene op med.

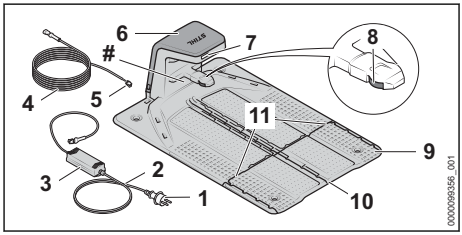
3 Klinger
Klingerne slår græsset.

4 Arm
Armen holder møtrikkerne fast.

5 Møtrik
Møtrikkerne fastgør knivskiven.

 # Ydelsesskilt med maskinnummer

3.4 Dockingstation og netdel



1 Netstik
Netstikket forbinder tilslutningsledningen med en stikdåse.

2 Tilslutningsledning
Tilslutningsledningen forbinder nnetdelen med netstikket.

3 Netdel
Netdelen forsyner dockingstationen med energi.

4 Ladekabel
Ladekablet forbinder netdelen med dockingstationen.

5 Stik
Stikker forbinder ladekablet med dockingstationen.

6 Kappe
Kappen dækker dockingstationen af og beskytter elektronikken indeni.

7 LED
LED'en viser dockingstationens status.

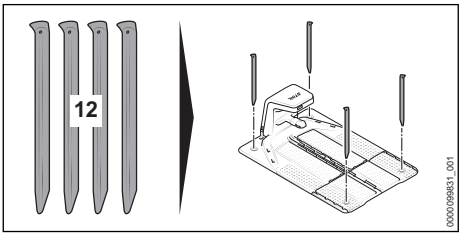
8 Opladningskontakter
Opladningskontakterne forbinder dockingstationen med robotplæneklipperen.

9 Bundplade
Bundpladen er dockingstationens fundament.

10 Kabelkanal
Guide-wiren føres gennem kabelkanelen i midten.

11 Kabelkanal
Afgrænsningshegnet lægges ud i de yderste kabelkanaler.

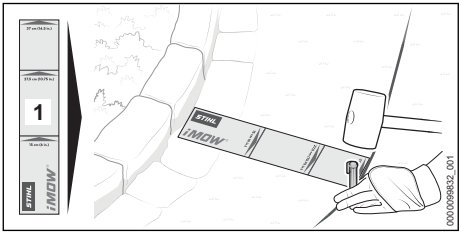
 # Effektskilt med maskinnummer



12 Jordsøm
De fire jordsøm fastgør dockingstationen til jorden.

3.5 iMOW® Ruler og installationssæt

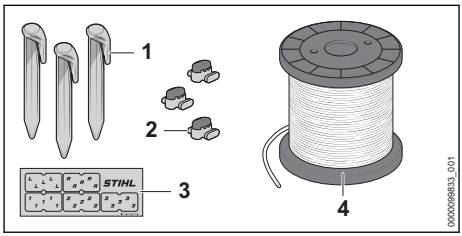
iMOW® Ruler



1 iMOW® Ruler
Ruler gør det nemmere at føre kablerne og anvendes til at holde den rigtige afstand.

Installationssæt

Der kræves et Installationssæt for at tage robotplæneklipperen i brug, som ikke medfølger til robotplæneklipperen. Der kan fås passende installationssæt til forskellige havestørrelser som tilbehør.



1 Fikseringssøm
Fastgørelsessømmet fastgør afgrænsningshegnet og guide-wiren til jorden.

2 Kabelforbinder
Kabelforbinderen forbinder kablernes ender med hinanden.

3 Kabelmarkør
Kabelmarkøren anvendes til at markere kabelenderne inde i dockingstationen. Den gør det nemmere at identificerer kabelenderne til tilslutning til den rigtige klemme.

4 Kabelrulle
Kabelrullen anvendes til at lægge afgrænsningshegnet eller guide-wiren ud.

3.6 Symboler

Symbolerne kan være på robotplæneklipperen, dockingstationen eller netdelen og betyder følgende:

Dette symbol angiver knivskivens diameter.

Dette symbol viser, hvilken retning knivholderen skal løsnes, når der skal skiftes klinge.

Dette symbol viser, hvilken retning knivholderen skal låses fast, når der skiftes klinge.

Beskyttelsesklasse 2, dobbeltisoleret.

Produktet må ikke bortskaffes som husholdningsaffald.

Angivelsen ved siden af symbolet henviser til batteriets energiindhold iht. celleproducentens specifikation. Det energiindhold, som er til rådighed for anvendelsen, er lavere.

1 LED lyser rødt. Batteriet er for varmt eller for koldt.

4 LED'er blinker rødt. Der er en fejl i batteriet.

4 Sikkerhedshenvisninger

4.1 Advarselssymboler

Advarselssymbolerne på robotplæneklipperen, dockingstationen eller netdelen betyder følgende:

Følg sikkerhedsanvisningerne og de tilhørende foranstaltninger.

Sørg for, at denne brugsvejledning læses, forstås og opbevares.

Følg sikkerhedshenvisninger til opslyngede genstande og de tilsvarende foranstaltninger.

Overhold sikkerhedsafstanden.

Berør ikke den roterende knivskive med klinger.

Kravl ikke op eller sæt dig på robotplæneklipperen.

Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen under transport, opbevaring, rengøring, vedligeholdelse, reparation eller ved ændret eller usædvanlig opførsel.

Hold børn på afstand af robotplæneklipperen og arealet, der skal slås.

Hold dyr på afstand af robotplæneklipperen og arealet, der skal slås.

Batteriet må ikke nedsænkes i væsker.

Beskyt batteriet mod varme og ild.

4.2 Tilsigtet anvendelse

Robotplæneklipperen STIHL iMOW® 7.0 PRO bruges til at klippe og findele græs.

STIHL-dockingstationen og den medfølgende netdel DM210X-420X oplader robotplæneklipperen STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Robotplæneklipperen, dockingstationen og netdelen kan anvendes i regnvejr.

Robotplæneklipperen forsynes med energi fra et STIHL AAI-batteri. Batteriet er indbygget i robotplæneklipperen og må kun afmonteres af en STIHL-forhandler.

Robotplæneklipperen kan konfigureres og betjenes af "MY iMOW®"-appen eller STIHL connected Portal. Funktionsomfanget i STIHL connected Portal er delvist begrænset i forhold til appen "MY iMOW®".

⚠ ADVARSEL

- Dockingstationer, netdele og batterier, som ikke er godkendt af STIHL til robotplæneklipperen, kan udløse brande og eksplosioner. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Robotplæneklipperen skal anvendes med det indbyggede STIHL AAI-batteri.
  - ► Robotplæneklipperen STIHL iMOW® 7.0 PRO skal oplades med STIHL dockingstationen og STIHL-netdelen DM210X-420X.
- Hvis robotplæneklipperen, batteriet, dockingstationen eller netdelen ikke anvendes efter hensigten, kan personer pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Anvend robotplæneklipperen, dockingstationen og netdelen, som det er beskrevet i denne brugsvejledning.

4.3 Krav til brugeren

⚠ ADVARSEL

- Brugere, der ikke er blevet instrueret, kan ikke genkende eller vurdere de farer, som robotplæneklipperen, dockingstationen og netdelen udgør. Brugeren eller andre personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.

  - ► Sørg for, at denne brugsvejledning læses, forstås og opbevares.
  - ► Hvis robotplæneklipperen, dockingstationen eller netdelen overdrages til en anden person: Overdrag også brugsvejledningen.

- ► Sørg for, at brugeren opfylder følgende krav:
  - – Brugeren er udhvilet.
  - – Brugeren er fysisk, sensorisk og mentalt egnet til at betjene og dermed arbejde med robotplæneklipperen, dockingstationen og netdelen. Hvis brugeren har fysiske, sensoriske eller mentale begrænsninger, må brugeren kun arbejde med robotplæneklipperen under opsyn eller efter anvisning fra en ansvarlig person. Det omfatter også al arbejde med og på robotplæneklipperen, dockingstationen, netdelen, ladekablet og guide-wiren og afgrænsningshegnet.
  - – Brugere kan genkende og vurdere de farer, som robotplæneklipperen, dockingstationen og netdelen udgør.
  - – Brugeren er myndig, eller brugeren uddannes under opsyn til et erhverv efter nationale forskrifter.
  - – Brugeren har fået instruktionen fra en STIHL-forhandler eller en anden sagkyndig person, inden vedkommende anvender robotplæneklipperen, dockingstationen og netdelen første gang.
  - – Brugeren er ikke påvirket af alkohol, medicin eller stoffer.
  - – Sørg for, at robotplæneklipperen er i ligevægt, står sikkert og ikke bevæger sig ved installation, betjening, rengøring, vedligeholdelse og transport.
  - – Begreberne "betjening", "anvendelse" og "brug" omfatter al arbejde på robotplæneklipperen, dockingstationen, netdelen, guide-wiren og afgrænsningshegnet samt på al iMOW® tilbehør.
- ► Hvis du er i tvivl: Kontakt en STIHL-forhandler.

4.4 Beklædning og udstyr

⚠ ADVARSEL

- Mens afgrænsningshegnet eller guide-wiren lægges ud, og mens dockingstationen fastgøres, kan der slynges genstande ud med høj hastighed, når fastgørelsessømmene eller jordkrogene slåes ned i jorden. Brugeren kan pådrage sig kvæstelser.
  - ► Bær tætsiddende sikkerhedsbriller. Egnede sikkerhedsbriller er kontrolleret iht. standard EN 166 eller nationale forskrifter og kan købes i handlen med den pågældende identifikation.
  - ► Hav arbejdshandsker på af modstandsdygtigt materiale.
- Når klippemekanismen er i gang, kan genstande slynges op med høj hastighed. Brugeren kan pådrage sig kvæstelser.
  - ► Hvis arealet, der skal slås, betrædes under klipningen:
    - – Hav lange bukser på af et modstandsdygtigt materiale.
    - – Hav fast og lukket skotøj på med skridsikker sål.
- Uegnede beklædningsgenstande kan blive viklet ind i træ, buskads og i robotplæneklipperen. Brugere, som ikke bærer egnet tøj, kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.
  - ► Bær tætsiddende tøj.
  - ► Tag tørklæder og smykker af.
- Under rengøring, vedligeholdelse eller transport kan brugeren komme i kontakt med klingerne. Brugeren kan pådrage sig kvæstelser.
  - ► Bær arbejdshandsker af modstandsdygtigt materiale.
- Ved brug af sko, der er uegnede til arbejdet, kan brugeren glide. Brugeren kan pådrage sig kvæstelser.
  - ► Hvis arealet, der skal slås, betrædes under klipningen: Hav fast og lukket skotøj på med skridsikker sål.

4.5 Arbejdsområde og omgivelser

4.5.1 Robotplæneklipperen og plænen

⚠ ADVARSEL

- Uvedkommende personer, børn og dyr kan ikke genkende og vurdere de farer, som robotplæneklipperen og de udslyngede genstande giver anledning til. Uvedkommende personer, børn og dyr kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.

  - ► Hold uvedkommende personer, børn og dyr væk fra arealet, der skal slås, under græsslåningen.
  - ► Hvis Robotplæneklipperen anvendes på offentligt tilgængelige arealer: Afspær arealet, der skal slås, og opstil skilte med advarselsteksten "Advarsel! Automatiske plæneklippere! Hold børn og dyr på afstand og under opsyn!" . Overhold de lokale regler.
  - ► Sørg for, at børn ikke kan lege med robotplæneklipperen.
  - ► Definer arealet, der skal slås, med afgrænsningshegnet, som beskrevet i denne brugsvejledning. Arealer, som robotplæneklipperen ikke skal køre på eller slå, skal afgrænses med afgrænsningshegnet.

- ► Robotplæneklipperen må ikke bruges på arealer med grus eller skærver.

- Personer kan snuble over afgrænsningshegnet, guide-wiren eller fikseringssømmene. Personer kan pådrage sig kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Læg afgrænsningshegnet og guide-wiren fladt på jorden, eller før dem ned i jorden med en kabelnedlægger.
  - ► Slå fikseringssømmet helt ned i jorden.
- Hvis der skal arbejdes med et haveredskab eller et haveværktøj i arealet, der skal slås, så kan værktøjet skade afgrænsningshegnet, guide-wiren eller fikseringssømmet. Genstande kan blive slynget op med høj hastighed. Personer kan pådrage sig kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Du må ikke arbejde i området omkring afgrænsningshegnet eller guide-wiren med et haveredskab eller haveværktøj.
- Robotplæneklipperens elektriske komponenter kan generere gnister. Gnister kan udløse brande eller eksplosioner i letantændelige eller eksplosive omgivelser. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Robotplæneklipperen må ikke anvendes i omgivelser, der er let brændbare eller eksplosive.
- Efter et uvejr kan robotplæneklipperen være beskadiget, eller der kan ligge genstande på plænen. Robotplæneklipperen er ikke i en sikkerhedskonform tilstand og genstande kan slynges op under klipningen. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Kontrollér efter et uvejr, at robotplæneklipperen er i en sikkerhedskonform tilstand.
  - ► Kontrollér tilstand af arealet, der skal slås, for genstande.

4.5.2 Batteri

Batteriet er indbygget i robotplæneklipperen og må kun afmonteres af en STIHL-forhandler.

⚠ ADVARSEL

- Uvedkommende personer, børn og dyr kan ikke genkende og vurdere de farer, der er forbundet med batteriet. Uvedkommende personer, børn eller dyr kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.
  - ► Hold uvedkommende personer, børn og dyr væk.
  - ► Efterlad ikke batteriet uden opsyn.
  - ► Sørg for, at børn ikke kan lege med batteriet.
- Batteriet er ikke beskyttet mod alle påvirkninger fra omgivelserne. Hvis batteriet udsættes for bestemte omgivelsespåvirkninger, kan der gå ild i det, eller det kan eksplodere eller blive beskadiget, så det ikke kan repareres. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.

  - ► Beskyt batteriet mod varme og ild.
  - ► Kast ikke batteriet i åben ild.
  - ► Oplad, anvend og opbevar ikke batteriet uden for de angivne temperaturgrænser, 🕮 17.6.

  - ► Batteriet må ikke nedsænkes i væsker.
  - ► Hold små, metalliske genstande væk fra batteriet.
  - ► Batteriet må ikke udsættes for højt tryk.
  - ► Batteriet må ikke udsættes for mikrobølger.
  - ► Beskyt batteriet mod kemikalier og salte.

4.5.3 Dockingstation og netdel

⚠ ADVARSEL

- Uvedkommende personer, børn og dyr kan ikke genkende og vurdere farer ved dockingstationen, netdelenen og den elektriske strøm. Uvedkommende personer, børn og dyr kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
  - ► Hold uvedkommende personer, børn og dyr væk.
  - ► Sørg for, at børn ikke kan lege med dockingstationen eller netdelen.
- Dockingstationen eller netdelen er ikke beskyttet mod alle påvirkninger fra omgivelserne. Hvis dockingstationen eller netdelen udsættes for bestemte omgivelsespåvirkninger, kan der gå ild i dockingstationen eller netdelen, eller de kan eksplodere. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Dockingstationen eller netdelen må ikke anvendes i omgivelser, der er let brændbare eller eksplosive.
  - ► Anvend og opbevar ikke dockingstationen eller netdelen uden for de angivne temperaturgrænser, 🕮 17.6.
  - ► I tilfælde af uvejr eller fare for lynnedslag, skal netdelen adskilles fra strømnettet.

- ► Kontrollér efter et uvejr, at dockingstationen og netdelen er i en sikkerhedskonform tilstand.

- Personer kan snuble over dockingstationen, ladekablet, netdelen eller tilslutningsledningen. Personer kan komme til skade, og dockingstationen, ladekablet, netdelen eller tilslutningsledningen kan blive beskadiget.
  - ► Opstil dockingstationen og netdelen på et godt synligt sted.
  - ► Før tilslutningsledningen og ladekablet fladt hen over gulvet.
- I tilfælde af direkte sollys kan huset til netdelen bliver meget varmt. Brugeren kan blive forbrændt.

► Den varme netdel må ikke berøres.

4.6 Sikker tilstand

4.6.1 Robotplæneklipper

Robotplæneklipperen er i sikkerhedskonform tilstand, når følgende betingelser er opfyldt:
– Robotplæneklipperen er ubeskadiget.
– Betjeningselementerne fungerer og er ikke blevet ændrede.
– Klingerne er monteret korrekt og er uden skader.
– Der er monteret originalt STIHL-tilbehør på denne robotplæneklipper.
– Tilbehøret er monteret korrekt.

⚠ ADVARSEL

- I tilfælde af en ikke-sikkerhedskonform tilstand kan komponenterne ikke længere fungere korrekt, og sikkerhedsanordningerne sættes ud af kraft. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
  - ► Anvend robotplæneklipperen i ubeskadiget og funktionsdygtig tilstand.
  - ► Robotplæneklipperen må ikke ændres.
  - ► Hvis betjeningsfeltet ikke fungerer: Anvend ikke robotplæneklipperen.
  - ► Montér originalt STIHL-tilbehør på denne robotplæneklipper.
  - ► Montér klingerne som beskrevet i denne brugsvejledning.
  - ► Montér tilbehøret på den måde, som beskrives i denne brugsvejledning eller i tilbehørets brugsvejledning.
  - ► Der må ikke stikkes genstande gennem robotplæneklipperens åbninger.
  - ► Opladningskontakter må ikke forbindes og kortsluttes med metalliske genstande.
  - ► Udskift slidte eller beskadigede informationsskilte.
  - ► Hvis du er i tvivl: Kontakt en STIHL-forhandler.

4.6.2 Klippemekanisme

Klippemekanismen er i en sikkerhedsmæssigt korrekt tilstand, hvis følgende betingelser er opfyldt:
– Knivene, skæreskiven, knivholderen, håndtaget og møtrikken er ubeskadigede.
– Slidmarkeringerne på skæreskiven er ikke slidt igennem.
– L-boltene på skæreskiven er ikke mere end halvt slidte.
– Klingerne er ikke deforme.
– Klingerne er monteret korrekt.

⚠ ADVARSEL

- Dele af klingene kan løsne sig og blive slynget væk i en ikke-sikkerhedskonform tilstand. Personer kan komme alvorligt til skade.
  - ► Arbejd med ubeskadigede knive, ubeskadiget skæreskive, ubeskadiget knivholder, håndtag og ubeskadiget møtrik.
  - ► Hvis slidmarkeringerne er slidt igennem, og der er kommet huller: Udskift klippemekanismen.
  - ► Hvis L-boltene er mere end halvt slidte: Udskift klippemekanismen.
  - ► Montér klingerne korrekt.
  - ► I tilfælde af tvivl, kontakt en STIHL-forhandler.

4.6.3 Batteri

Batteriet er indbygget i robotplæneklipperen og må kun afmonteres af en STIHL-forhandler. Batteriet er i sikker tilstand, når følgende betingelser er opfyldt:
– Batteriet er ubeskadiget.
– Batteriet er rent og tørt.
– Batteriet fungerer og er ikke blevet ændret.

⚠ ADVARSEL

- Batteriet kan ikke fungere sikkert længere, hvis det er i en usikker tilstand. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.
  - ► Arbejd med et ubeskadiget og fungerende batteri.
  - ► Et beskadiget eller defekt batteri må ikke oplades.
  - ► Hvis batteriet er tilsmudset: Rengør batteriet.
  - ► Hvis batteriet er vådt eller fugtigt: Lad batteriet tørre.
  - ► Batteriet må ikke ændres.

- ► Der må ikke stikkes genstande gennem batteriets åbninger.
- ► Batteriets elektriske kontakter må ikke forbindes og kortsluttes med metalliske genstande.
- ► Batteriet må ikke åbnes.
- ► Udskift slidte eller beskadigede informationsskilte.

■ Der kan løbe væske ud fra et beskadiget batteri. Hvis væsken kommer i kontakt med huden eller øjnene, kan huden eller øjnene blive irriterede.
- ► Undgå kontakt med væsken.
- ► Hvis der er opstået kontakt med huden: Vask det pågældende sted på huden med rigeligt vand og sæbe.
- ► Hvis der er opstået kontakt med øjnene: Skyl øjnene i mindst 15 minutter med rigeligt vand, og opsøg læge.

■ Et beskadiget eller defekt batteri kan have en usædvanlig lugt, ryge eller brænde. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
- ► Hvis batteriet har en usædvanlig lugt eller ryger: Brug ikke batteriet, og hold det væk fra brændbare stoffer.
- ► Hvis der opstår brand i batteriet: Forsøg at slukke branden i batteriet med en brandslukker eller vand.

4.6.4 Dockingstation, ladekabel, netdel og tilslutningsledning

Dockingstation, ladekabel, netdel og tilslutningsledning og stikforbindelser er i sikkerhedskonform tilstand, når følgende betingelser er opfyldt:
– Dockingstation, ladekabel, netdel, tilslutningsledning og stikforbindelser er ubeskadigede.
– Dockingstation, ladekabel, netdel, tilslutningsledning og stikforbindelser er rene.
– Der er monteret originalt STIHL-tilbehør til denne dockingstation.
– Tilbehøret er monteret korrekt.
– Dockingstationen og netdelen må ikke dækkes til, når de anvendes.

⚠ ADVARSEL

■ I tilfælde af en ikke-sikkerhedskonform tilstand kan komponenterne ikke længere fungere sikkert, og sikkerhedsanordningerne sættes ud af kraft. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
- ► Anvend kun dockingstation, ladekabel, netdel, tilslutningsledning og stikforbindelser, der er uden skader.
- ► Hvis dockingstation, ladekabel eller stikforbindelser er tilsmudsede: Rengør dockingstation, netdel og stikforbindelser.
- ► Dockingstation, ladekabel, netdel, tilslutningsledning og stikforbindelser må ikke ændres.
- ► Der må ikke stikkes genstande gennem dockingstationens åbninger.
- ► Dockingstationens, netdelens og stikforbindelsernes elektriske kontakter må ikke forbindes og kortsluttes med metalliske genstande.
- ► Åbn ikke dockingstationen og netdelen.
- ► Dæk ikke dockingstationen og netdelen til.
- ► Netdelen må ikke graves ned i jorden.
- ► Sid ikke på dockingstationen.
- ► Stå ikke på dockingstationens bundplade.

4.7 Aktiveret græsslåningstilstand

⚠ ADVARSEL

■ Klingerne på den roterende knivskive kan skære brugeren under drift. Brugeren kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.

- ► Knivskiven og klinger må ikke berøres.
- ► Hvis brugeren nærmer sig robotplæneklipperen, mens græsslåningstilstand er aktiveret, eller før brugeren vil ændre indstillinger på enheden: Tryk på trykknappen "STOP".
- ► Robotplæneklipperen må ikke vippes eller løftes, mens græsslåningstilstanden er aktiveret.
- ► Hvis knivskiven eller klingerne er blokeret af en genstand: Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen. Først derefter må genstanden fjernes.

- ► Hold børn på afstand af robotplæneklipperen og arealet, der skal slås.

- ► Hold dyr på afstand af robotplæneklipperen og arealet, der skal slås.

- ► Kravl ikke op eller sæt dig på robotplæneklipperen, og transportér ikke børn, dyr eller genstande på den.

■ Hvis robotplæneklipperen ændres eller opfører sig udsædvanligt, kan den være i en ikke-sikkerhedskonform tilstand. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
- ► Tryk på trykknappen "STOP", og aktivér maskinlåsen. Kontakt en STIHL-forhandler.

- Hvis klingerne i græsslåningstilstand rammer en fremmed genstand, kan de eller dele af dem blive slynget op i luften med høj hastighed. Personer kan pådrage sig kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Fjern fremmede genstand fra arealet, der skal slås.
  - ► Fjern afbrækkede klinger eller dele af dem fra arealet, der skal slås.
- Hvis tryktasten "Stop" trykkes ind, drejer knivskiven videre sammen med klingerne i kort tid. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.
  - ► Vent, indtil knivskiven ikke længere roterer.
- Hvis klingerne i græsslåningstilstand rammer en hård genstand, kan der opstå gnister, og klingerne kan blive beskadiget. Gnister kan udløse brand i letantændelige omgivelser. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Arbejd ikke i letantændelige omgivelser.
  - ► Kontrollér, at klingerne er i sikkerhedskonform tilstand.

⚠ FARE

- Hvis robotplæneklipperen anvendes i omgivelser med spændingsførende ledninger, kan klingerne komme i kontakt med de spændingsførende ledninger og beskadige dem. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
  - ► Robotplæneklipperen må ikke anvendes i nærheden af spændingsførende ledninger.

4.8 Opladning

⚠ ADVARSEL

- Under opladningen kan en beskadiget eller defekt netdel lugte usædvanligt eller ryge. Personer kan pådrage sig kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Træk netstikket ud af stikdåsen.
- Netdelen kan overophede i tilfælde af utilstrækkelig varmebortledning og være årsag til en brand. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Dæk ikke netdelen til.

4.9 Elektrisk tilslutning

Kontakt med strømførende komponenter kan have følgende årsager:

– Tilslutningsledningen eller forlængerledningen er beskadiget.
– Tilslutningsledningens eller forlængerledningens netstik er beskadiget.
– Stikdåsen er ikke installeret korrekt.

⚠ FARE

- Kontakt med strømførende komponenter kan medføre elektrisk stød. Brugeren kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
  - ► Kontrollér, at tilslutningsledningen og dets netstik ikke er beskadiget .

Hvis tilslutningsledningen eller forlængerledningen er beskadiget:
- ► Berør ikke det beskadigede sted.
- ► Træk netstikket ud af stikdåsen.

  - ► Tag fat i ledningerne og deres netstik med tørre hænder.
  - ► Sæt netstikket i en korrekt installeret og afsikret stikdåse med beskyttelseskontakt.
  - ► Hvis stikdåsen befinder sig uden for en bygning: Sørg for, at stikdåsen er godkendt til brug udendørs.
  - ► Tilslut netdelen via en fejlstrømsafbryder (30 mA, 30 ms).
  - ► Hvis tilslutningsledningen eller forlængerledningen er tilsluttet eller frakoblet: Tag altid fat i stikket, og træk ikke i kablet.
- En beskadiget eller uegnet forlængerledning kan medføre elektrisk stød. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
  - ► Anvend en forlængerledning, der har det korrekte ledningstværsnit, 🕮 17.5.
  - ► Anvend stænkvandbeskyttede forlængerledninger, der er godkendt til udendørs brug.
  - ► Beskyt stikforbindelsen mellem netdelen og forlængerledningen mod vand.
  - ► Anvend en forlængerledning, der har de samme egenskaber som netdelens tilslutningsledning.

⚠ ADVARSEL

- En forkert netspænding eller en forkert netfrekvens kan medføre overspænding i netdelen. Netdelen kan blive beskadiget.
  - ► Kontrollér, at netspændingen og netfrekvensen i strømnettet stemmer overens med angivelserne på netdelens mærkeplade.
- Hvis netdelen tilsluttes en multistikdåse, kan elektriske komponenter blive overbelastet under opladning. De elektriske komponenter kan blive varme og være årsag til en brand. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser

eller udsættes for livsfare, og der kan opstå materielle skader.
- ► Sørg for, at oplysningerne om den samlede effekt på multistikdåsen ikke overskrides i følge oplysningerne på mærkepladen til netdelen og alle elektriske enheder, der er tilsluttet multistikdåsen.

- Hvis tilslutningsledningen, forlængerledningen eller ladekablet er ført forkert, kan de blive beskadiget, og personer kan snuble over den. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Før ledninger og ladekabler, så de befinder sig uden for arealet, der skal slås.
  - ► Før og mærk ledninger og ladekabler, så de ikke kan blive beskadiget af arbejde med et haveredskab eller -værktøj.
  - ► Installer og markér ledninger og ladekabler, så ingen personer kan snuble over dem.
  - ► Før ledninger og ladekabler, så de ikke bliver spændt ud eller viklet ind i hinanden.
  - ► Før ledninger og ladekabler, så de ikke kan blive beskadiget, bukket, klemt eller gnide mod hinanden.
  - ► Beskyt ledninger og ladekabler mod varme, olie og kemikalier.
  - ► Før ledninger og ladekabler, så de ikke ligger i længere tid på et vådt underlag.
- Hvis elektriske ledninger og rør er installeret i væggen, kan de tage skade, når netdelen monteres på væggen. Kontakt med el-ledninger kan medføre strømstød. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Kontrollér, at der på monteringsstedet ikke er installeret elektriske ledninger og rør i væggen.
  - ► Montér netdelen på en væg, som det er beskrevet i brugsvejledningen.
- Hvis netdelen er tilsluttet en generator, kan strømforsyningen ikke sikres hele tiden, og robotplæneklipperen kan ikke fungere korrekt. Netdelen kan blive beskadiget af udsving i strømforsyningen.
  - ► Netdelen må kun tilsluttes en reglementeret installeret stikdåse.

4.10 Transport

4.10.1 Robotplæneklipper

⚠ ADVARSEL

- Under transporten kan robotplæneklipperen vælte eller flytte sig. Personer kan pådrage sig kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.

- ► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.
- ► Sørg for at sikre robotplæneklipperen med gjorde, remme eller et net, så den ikke kan vælte eller flytte sig.

4.10.2 Batteri

Batteriet er indbygget i robotplæneklipperen og må kun afmonteres af en STIHL-forhandler.

⚠ ADVARSEL

- Batteriet er ikke beskyttet mod alle påvirkninger fra omgivelserne. Hvis batteriet udsættes for bestemte omgivelsesbetingelser, kan batteriet tage skade, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Transportér ikke et beskadiget batteri.
- Under transporten kan batteriet vælte eller flytte sig. Personer kan pådrage sig kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Pak batteriet i emballagen på en sådan måde, at det ikke kan flytte sig.
  - ► Emballagen skal sikres, så den ikke kan flytte sig.

4.10.3 Dockingstation og netdel

⚠ ADVARSEL

- Under transporten kan dockingstationen eller netdelen vælte eller flytte sig. Personer kan pådrage sig kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Træk netstikket ud af stikdåsen.
  - ► Tag robotplæneklipperen ud af dockingstationen.
  - ► Dockingstationen eller netdelen skal sikres med stropper, remme eller et net, så ingen af delene kan vælte eller bevæge sig.
- Tilslutningsledningen og ladekablet er ikke beregnet til at bære netdelen eller dockingstationen i. Tilslutningsledningen, netdelen, ladekablet eller dockingstationen kan blive beskadiget.
  - ► Afbryd ladekablets forbindelse til netdel og dockingstation.
  - ► Grib hverken fat i eller hold dockingstationen i bundpladen.
  - ► Rul tilslutningsledningen op, og fastgør den på netdelen.
  - ► Tag fat om netdelen på huset, og hold det fast.

4.11 Opbevaring

4.11.1 Robotplæneklipper

⚠ ADVARSEL

- Børn kan ikke genkende eller vurdere de farer, som robotplæneklipperen giver anledning til. Børn kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.

  - ► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.
  - ► Opbevar robotplæneklipperen utilgængeligt for børn.
- De elektriske kontakter på robotplæneklipperen og metalliske komponenter kan korrodere som følge af fugtighed. Robotplæneklipperen kan blive beskadiget.
  - ► Opbevar robotplæneklipperen i rene og tørre omgivelser.
- Hvis robotplæneklipperens maskinlås ikke aktiveres før opbevaring, kan robotplæneklipperen gå utilsigtet i gang og sætte sig i bevægelse. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.

  - ► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.
- Kappen og gribestederne er ikke beregnet til at hænge robotplæneklipperen op i. Sikkerhedsanordninger kan sættes ud af kraft, og robotplæneklipperen kan blive beskadiget.
  - ► Opbevar robotplæneklipperen, som det er beskrevet i brugsvejledningen.

4.11.2 Batteri

Batteriet er indbygget i robotplæneklipperen og må kun afmonteres af en STIHL-forhandler.

⚠ ADVARSEL

- Børn kan ikke genkende eller vurdere de farer, som er forbundet med batteriet. Børn kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.
  - ► Opbevar batteriet uden for børns rækkevidde.
- Batteriet er ikke beskyttet mod alle påvirkninger fra omgivelserne. Hvis batteriet udsættes for bestemte omgivelsespåvirkninger, kan batteriet blive beskadiget, så det ikke kan repareres.
  - ► Opbevar batteriet i rene og tørre omgivelser.
  - ► Opbevar batteriet i et lukket rum.
  - ► Opbevar ikke batteriet uden for de angivne temperaturgrænser, 🕮 17.6.

4.11.3 Dockingstation og netdel

⚠ ADVARSEL

- Børn kan ikke genkende eller vurdere en dockingstations eller netdels farer. Børn kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
  - ► Tag robotplæneklipperen ud af dockingstationen.
  - ► Opbevar dockingstationen og netdelen utilgængeligt for børn.
- Dockingstationen eller netdelen er ikke beskyttet mod alle påvirkninger fra omgivelserne. Hvis dockingstationen eller netdelen udsættes for bestemte omgivelsespåvirkninger, kan dockingstationen eller netdelen tage skade.
  - ► Tag robotplæneklipperen ud af dockingstationen.
  - ► Hvis netdelen er varm: Lad netdelen køle af.
  - ► Opbevar dockingstationen og netdelen i rene og tørre omgivelser.
  - ► Opbevar dockingstationen og netdelen i et lukket rum.
  - ► Opbevar ikke netdelen uden for de angivne temperaturgrænser, 🕮 17.6.
- Tilslutningsledningen og ladekablet er ikke beregnet til at bære netdelen eller dockingstationen i. Tilslutningsledningen, netdelen, ladekablet eller dockingstationen kan blive beskadiget.
  - ► Afbryd ladekablets forbindelse til netdel og dockingstation.
  - ► Grib hverken fat i eller hold dockingstationen i bundpladen.
  - ► Rul tilslutningsledningen op, og fastgør den på netdelen.
  - ► Tag fat om netdelen på huset, og hold det fast.

4.12 Rengør, vedligehold og reparér

⚠ ADVARSEL

- Hvis robotplæneklipperens maskinlås ikke er aktiveret under rengøring, vedligeholdelse eller reparation, kan robotplæneklipperen gå utilsigtet i gang. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.

  - ► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.

- Aggressive rengøringsmidler, rengøring med højtryksrenser eller spidse eller skarpe metalgenstande kan beskadige robotplæneklipperen. Hvis robotplæneklipperen ikke rengøres korrekt, er der risiko for, at komponenterne ikke længere fungerer korrekt, og at sikkerhedsanordningerne sættes ud af kraft. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.
  - ► Rengør robotplæneklipperen, som det er beskrevet i betjeningsvejledningen.
- Aggressive rengøringsmidler, rengøring med højtryksrenser eller spidse eller skarpe metalgenstande kan beskadige dockingstation, ladekabel, netdel, tilslutningsledning og deres stikforbindelser. Hvis dockingstation, ladekabel, netdel, tilslutningsledning og deres stikforbindelser ikke rengøres korrekt af brugeren, er der risiko for, at komponenterne ikke længere fungerer korrekt, og at sikkerhedsanordningerne sættes ud af kraft. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser.
  - ► Træk netstikket ud af netdelen.
  - ► Rengør dockingstation, netdel, tilslutningsledning, ladekabel og deres stikforbindelser, som det er beskrevet i denne brugsvejledning.
- Hvis robotplæneklipperen, dockingstationen eller netdelen ikke vedligeholdes eller repareres korrekt, er der risiko for, at komponenterne ikke længere fungerer korrekt, og at sikkerhedsanordningerne sættes ud af kraft. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser eller udsættes for livsfare.
  - ► Du må ikke selv vedligeholde eller reparere robotplæneklipperen, dockingstationen eller netdelen.
  - ► Hvis robotplæneklipperen, dockingstationen eller netdelen skal vedligeholdes eller repareres: Kontakt en STIHL-forhandler.
  - ► Vedligehold klingerne som beskrevet i denne brugsvejledning.
- Under rengøringen eller vedligeholdelsen af klippemekanismen kan brugeren skære sig på klingernes skarpe skærekanter. Brugeren kan pådrage sig kvæstelser.
  - ► Bær arbejdshandsker af modstandsdygtigt materiale.
- Hvis netdelens tilslutningsledning er defekt eller beskadiget:
  - ► Udskift netdelen.
- Hvis propperne til diagnoseporten på undersiden af robotplæneklipperen ikke sidder rigtigt, kan der trænge fugt og snavs ind i robotplæneklipperen. Robotplæneklipperen kan blive beskadiget.
  - ► Kontrollér, om proppen sidder ordentligt fast, hver gang der skiftes klinge.
  - ► Robotplæneklipperen må ikke anvendes med en manglende eller beskadiget prop.

5 Anvend robotplæneklipperen i team

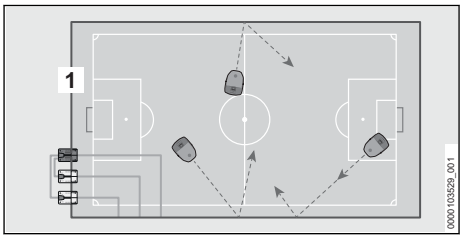
5.1 Funktionsbeskrivelse

5.1.1 Funktionsbeskrivelse

Team-funktionen egner sig til enkelt opbyggede arealer, der skal slås, og beskrives i de følgende kapitler ud fra en sportsplads som eksempel.

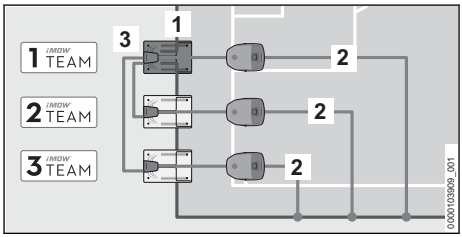
For at kunne slå større arealer effektivt, f.eks. sportspladser, kan op til tre robotplæneklippere arbejde sammen ad gangen.

For at opnå en robust og pålidelige drift anbefaler STIHL at få installeret Team-funktionen af en forhandler.



Robotplæneklipperne slår græsset i tilfældige baner.

For at robotplæneklipperne skal kunne registrere grænserne af arealer, som skal slås, skal der lægges et afgrænsningshegn (1) rundt om det areal.



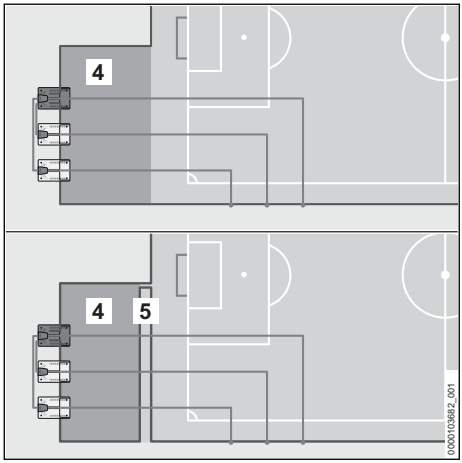
I Team-funktionen får hver robotplæneklipper sin egen dockingstation (team 1, team 2, team 3) med guide-wire (2).

På master-dockingstationen (3) tilsluttes afgrænsningshegnet (1) og alle guide-wirer (2). Wirerne overfører signalerne fra master-dockingstationen til robotplæneklipperne. Robotplæne-

klipperne føres langs guide-wirerne (2) hen til arealet, der skal slås, og tilbage til dockingstationen.

Opstilling af dockingstation

Afhængigt af kravene kan dockingstationen opstilles på eller uden for arealet, der skal slås.



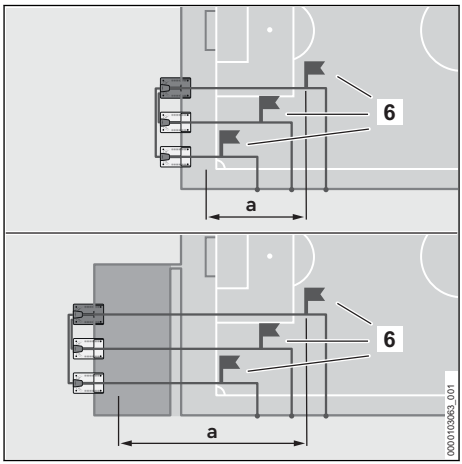
Hvis dockingstationen opstilles på eller uden for arealet, der skal slås, kan området (4) optages på det areal, som skal slås, eller adskilles fra det.

For at adskille området (4) skal afgrænsningshegnet udlægges med en wireløkke (5). Området (4) før dockingstationen slås ikke. Zoner kan ikke defineres i team-funktionen.

Betjening

Robotplæneklipperen kan betjenes med “MY iMOW®“-appen, STIHL connected Portal og på tasterne på robotplæneklipperens betjeningsfelt. Lysstriberne på robotplæneklipperne samt den kunstigt skabte stemme informerer om robotplæneklipperens aktuelle status.
De vigtigste indstillinger for Team-funktionen er:
– Samme klippehøjde fastsættes for alle robotplæneklippere
– Opret klippeplan, og fastsæt tidszone
– Indstil regnsensor
– Definition af startafstand

Startafstand



Robotplæneklipperen starter klipningen fra et bestemt punkt (6). For hver robotplæneklipper skal startafstanden (a) defineres på den tilhørende guide-wire.

Hvis dockingstationen placeres uden for arealet, der skal slås, så skal punktet (6) defineres inden for arealet, der skal slås.

Startafstandens (a) afstand fra dockingstationen: 2 m til 80 m.

Startafstanden defineres over appen "MY iMOW®".

5.2 Gør plænen og robotplæneklipperen klar til anvendelse

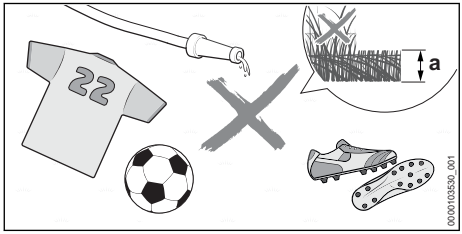
5.2.1 Planlægning og klargøring af arealet, der skal slås

Før ibrugtagning af robotplæneklipperen skal arealet, der slås, planlægges og forberedes. Det giver mulighed for en stabil installation samt problemfri drift og for at afhjælpe kilder til fejl.

Planlægning af arealet, der skal slås

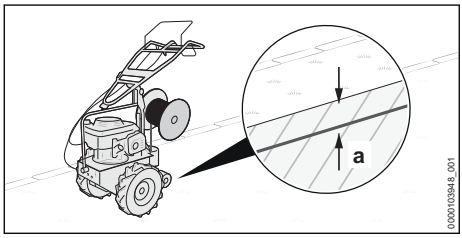
- Gør dig fortrolig med beskrivelserne om dockingstationen og udlægning af kabler i de følgende kapitler.
- Overfør informationerne til arealet, der skal slås:
  – Konturen af arealet, der skal slås
  – Dockingstationens position
  – Afgrænsningshegnets forløb
  – Guide-wirernes forløb

Klargøring af arealet, der skal slås



- ► Fjern genstand der ligger i området.
- ► Fjern metal, magnetiske og elektrisk ledende materialer og gamle afgrænsningshegn.
- ► Slå plænen med en plæneklipper i klippehøjden, som efterfølgende også skal indstilles til robotplæneklipperen. Skærehøjdens standardindstilling er a = 4 cm.
- ► Udjævn huller og store ujævnheder.

Brug af kabelnedlægger



BEMÆRK

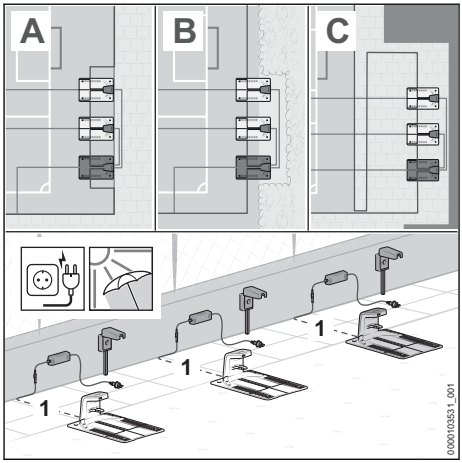
- ■ For at guide-wirer og afgrænsningshegn ikke bliver beskadiget anbefales det at udlægge dem med en kabelnedlægger. På den måde er wirerne beskyttet, når græsplænen bearbejdes (f.eks. luftes), eller der spilles.
  - ► Plænen må ikke bearbejdes med maskiner, der trænger længere ned i jorden end der, hvor guide-wirer og afgrænsningshegnet er lagt.
  - ► Maksimal dybde til at lægge guide-wirer og afgrænsningshegn: a = 10 cm.

5.2.2 Gør robotplæneklipperen klar til anvendelse

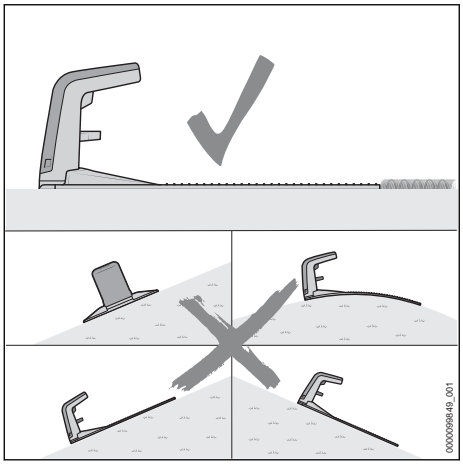
- ► Fjern emballagemateriale og transportsikringer.
- ► Kontrollér, at følgende komponenter er i sikkerhedskonform tilstand:
  - – Robotplæneklipper, 🕮 4.6.1
  - – Klippemekanisme, 🕮 4.6.2
  - – Batteri, 🕮 4.6.3
  - – Dockingstation og netdel, 🕮 4.6.4
- ► Opstil dockingstationen, 🕮 5.3
- ► Læg guide-wiren ud, 🕮 5.4
- ► Læg afgrænsningshegnet ud, 🕮 5.5
- ► Tilslut dockingstationen elektrisk, 🕮 5.6
- ► Konfigurer teamet, 🕮 5.7
- ► Luk Bluetooth®-grænsefladen, 🕮 7
- ► Hvis disse trin ikke kan gennemføres: Anvend ikke robotplæneklipperen, og kontakt en STIHL-forhandler.

5.3 Opstilling af dockingstation

5.3.1 Generelle angivelser

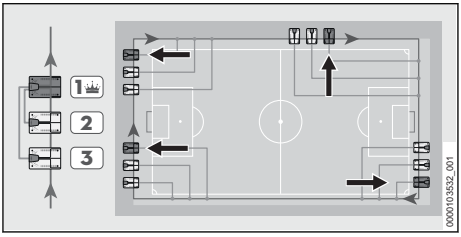


- ► Vælg en placering til dockingstationerne, så følgende betingelser opfyldes:
  - – Dockingstationen står på slåareal (A), direkte ved siden af slåareal (B) eller uden for slåareal (C).
  - – Der er ikke nogen forhindringer langs guidewirernes forløb.
  - – Ladekablerne (1) kan lægges ud uden for arealet, der skal slås, hen til en egnet stikdåse.
  - – Dockingstationerne og netdelen står på et godt synligt sted.
  - – Hvis det er muligt: Placeringen er beskyttet mod vejrpåvirkninger og i skygge.
  - – Hvis det er muligt: Dockingstationerne står inden for et trådløst netværks signalområde (WIFI-forbindelse).



- Placer dockingstationerne, så følgende betingelser opfyldes:
  - Dockingstationerne står på en plan flade.
  - Dockingstationernes åbning peger fremad i retning af arealet, der skal slås.
  - Dockingstationerne er placeret vandret og ikke med hældning til siden, fremad eller bagud.
  - Bundpladen har ingen kraftig bøjning og ligger fladt på jorden.

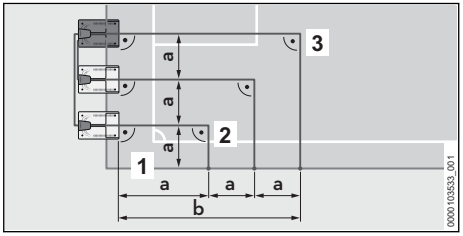
5.3.2 Positionering af dockingstationer



Master-dockingstationen (team 1) defineres altid som den, der set fra banen er positioneret til højre udvendigt. På master-dockingstationen (team 1) tilsluttes afgrænsningshegnet og alle guide-wirer.
- Master-dockingstation (team 1)
- Dockingstation (team 2)
- Dockingstation (team 3)

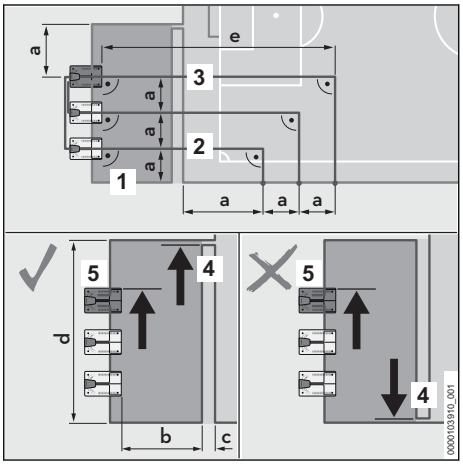
Fastgørelsen af dockingstationen med jordsømmene foretages først, når udlægning af wire er afsluttet.

Dockingstationer inden for arealet, der skal slås



Positionér dockingstationen inden for arealet, der skal slås, så følgende betingelser opfyldes:
- Afgrænsningshegnet (1) og guide-wiren (2) har en afstand på mindst a = 2 m.
- Guide-wirerne har en afstand på mindst a = 2 m.
- Den længste guide-wire (3) har en maksimal længde på b = 80 m.

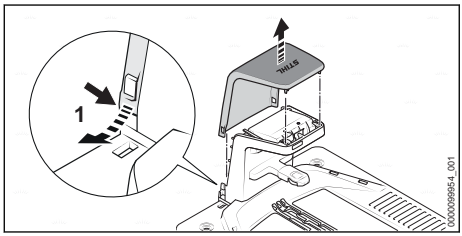
Dockingstationer uden for arealet, der skal slås



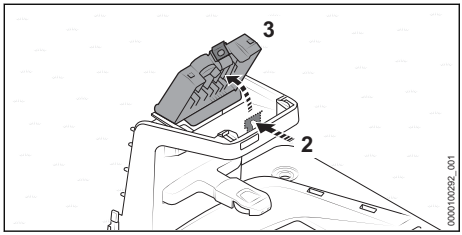
Positionér dockingstationen uden for arealet, der skal slås, så følgende betingelser opfyldes:
- Afgrænsningshegnet (1) og guide-wiren (2) har en afstand på mindst a = 2 m.
- Guide-wirerne har en afstand på mindst a = 2 m.
- Dockingstationerne og wire-løkkerne (4) har en afstand på b = ≤ 35 m.
- Wire-løkkerne (4) har en bredde på c = 37 cm (1x iMOW® Ruler).
- De yderste afgrænsningshegn til det separerede areal har en afstand på d = ≤ 10 m.
- Den længste guide-wire (3) har en maksimal længde på e = 80 m.

– Wire-løkken (4) er positioneret til højre for master-dockingstationen (5).

5.3.3 Klargøring af dockingstationen



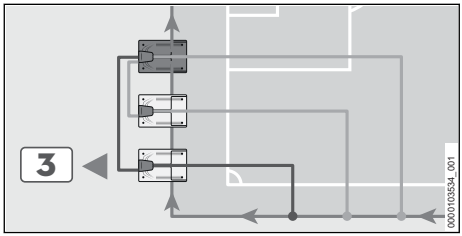
► Bøje kappen (1) let udad i begge sider, og tag den af opad.



► Tryk på låsegrebet (2), og klap overdækningen (3) op.

5.4 Udlægning af guide-wire

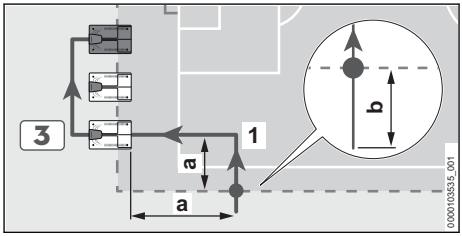
5.4.1 Udlægning af guide-wirer



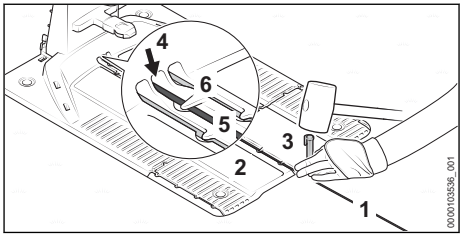
Når guide-wirerne udlægges, startes der altid ved den dockingstation, der er nærmest hjørnet af arealet, som skal slås. I dette eksempel er det dockingstationen (team 3).

Guide-wirerne lægges altid ud fra kanten af arealet, som skal slås, til den pågældende dockingstation.

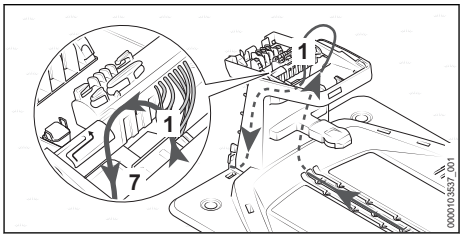
Udlægning af dockingstationens (team 3) guide-wire



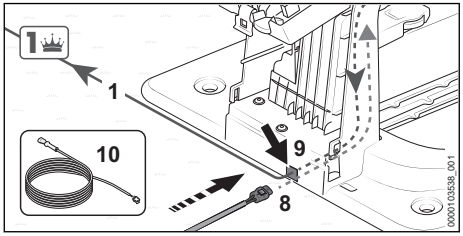
► Overholde afstanden på mindst a = 2 m til kanterne af arealet, der skal slås.
► Lad guide-wiren (1) gå b = 1 m ud over det afgrænsningshegn, som senere skal føres ved kanten af arealet, der skal slås.
► Læg guide-wiren (1) ind i arealet, der skal slås, og efterfølgende retvinklet fra dockingstationen (team 3).



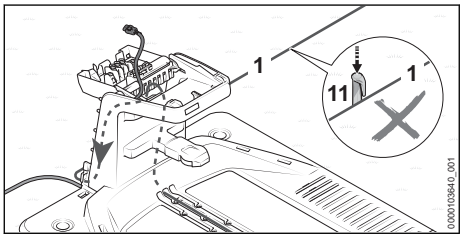
► Fastgør guide-wiren (1) direkte til bundpladen (2) med et fikseringssøm (3).
► Vikl tilstrækkeligt med wire af wirerullen, og klip den over med en skævbider.
Wiren skal være tilstrækkeligt lang til at kunne føre og tilslutte guide-wiren gennem dockingstationen (team 3) og bag dockingstationen til master-dockingstationen (team 1).
► Sæt guide-wiren (1) ind i gennemføringen (4) i midten, og før den efter.
Guide-wiren (1) skubbes inden i dockingstationen (team 3) opad.
► Før guide-wiren (1) ind i bundpladen, så den ligger fladt i kabelkanalen (5) og holdes fast af krogene (6).



- Sæt guide-wiren (1) oppefra ind i den venstre åbning (7), og før den efter.
  Guide-wiren (1) stikker igen ud af åbningen til ladekablet.

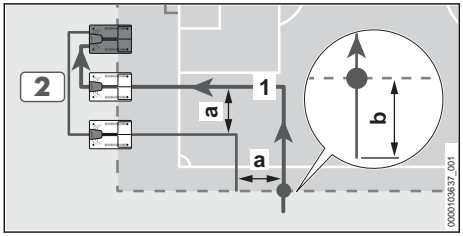


- Før guide-wiren (1) bag dockingstationen (team 3) til master-dockingstationen (team 1).
- Sæt stikket (8) ind i åbningen (9) til ladekablet, og før ladekablet (10) efter.
  Ladekablet (10) skubbes inden i dockingstationen opad.



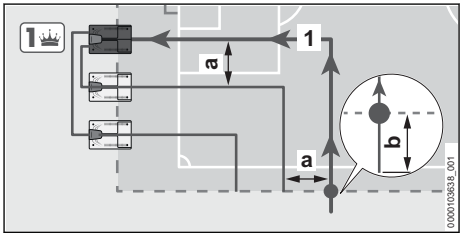
Guide-wiren (1) til master-dockingstationen (team 1) bliver fastgjort på et senere tidspunkt med et fikseringssøm (11).

Udlægning af dockingstationens (team 2) guide-wire

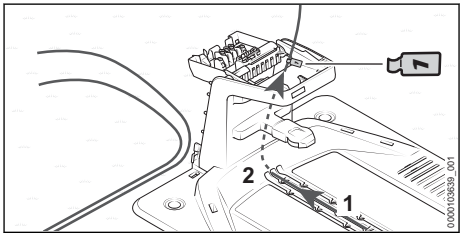


- Læg guide-wiren (1) til dockingstationen (team 2) ud, som der er beskrevet for guide-wiren til dockingstationen (team 3).
  Overhold minimumsafstanden på a = 2 m til den allerede førte guide-wire.
- Lad guide-wiren (1) gå b = 1 m ud over det afgrænsningshegn, som senere skal føres ved kanten af arealet, der skal slås.

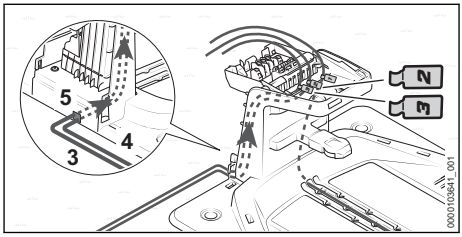
Udlægning af master-dockingstationens (team 1) guide-wire



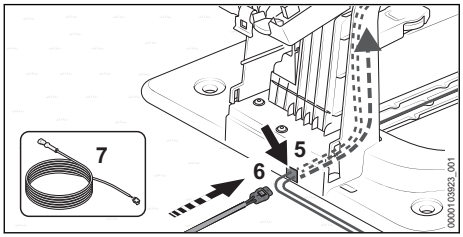
- Udlæg guide-wiren i minimumsafstanden på a = 2 m til den allerede førte guide-wire til master-dockingstationen (team 1).
- Lad guide-wiren (1) gå b = 1 m ud over det afgrænsningshegn, som senere skal føres ved kanten af arealet, der skal slås.
- Fastgør guide-wiren direkte til bundpladen med et fikseringssøm.
- Vikl tilstrækkeligt med wire af wirerullen, og klip den over med en skævbider.
  Wiren skal være tilstrækkeligt lang til at kunne føre og tilslutte guide-wiren gennem master-dockingstationen (team 1).
- Før guide-wiren ind i bundpladen, så den ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene.



- Sæt guide-wiren (1) ind i gennemføringen (2) i midten, og før den efter.
  Guide-wiren skubbes inden i master-dockingstationen (team 1) opad.
- Markér guide-wiren i nærheden på huset med den passende kabelmarkør.
  Markeringen letter den senere tilslutning til den rigtige klemme.



- Sæt guide-wirerne (3 og 4) til dockingstationerne (team 2 og team 3) ind i åbningen (5) til ladekablet, og før guide-wirerne efter. Guide-wirerne skubbes inden i dockingstationen opad.
- Markér guide-wirerne i nærheden på huset med den passende kabelmarkør. Markeringen letter den senere tilslutning til den rigtige klemme.



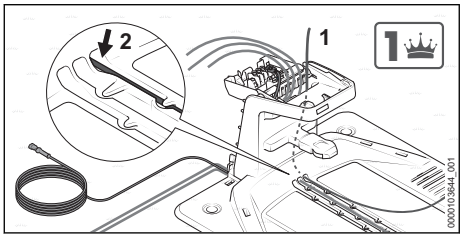
- Sæt stikket (6) ind i åbningen (5), og før ladekablet (7) efter. Ladekablet (7) skubbes inden i dockingstationen opad.

5.5 Udlægning af afgrænsningshegn

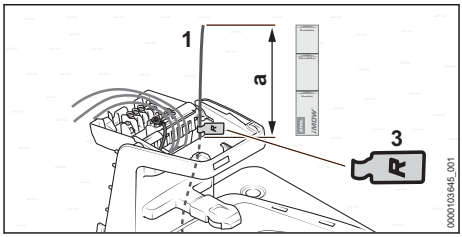
5.5.1 Udlægning af afgrænsningshegn

Udlægning af afgrænsningshegn til guidewirerne

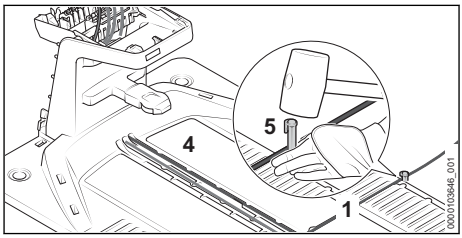
Master-dockingstationen (team 1) anvendes som udgangspunkt til at udlægning afgrænsningshegnet. Afgrænsningshegnet udlægges med uret.



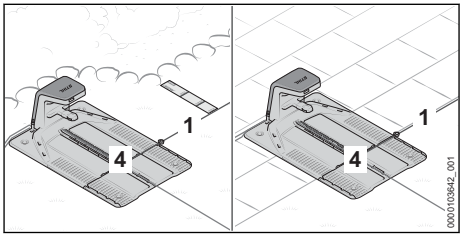
- Sæt kablets forreste ende (1) ind i højre gennemføring (2), og før det efter. Afgrænsningshegnet (1) skubbes inden i master-dockingstationen (team 1) opad.



- Før afgrænsningshegnet (1) så langt efter, at det får en længde, der stikker a = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) ud opad.
- Markér kablets forreste ende (1) i nærheden på huset med en passende kabelmarkør (3). Markeringen letter den senere tilslutning til den rigtige klemme.



- Læg afgrænsningshegnet (1) ind i bundpladen (4), så den ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene.
- Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (4) på master-dockingstationen med et fikseringssøm (5).

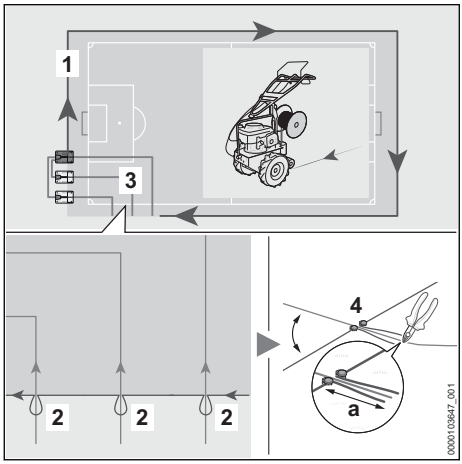


- Før afgrænsningshegnet (1), så følgende betingelser opfyldes:
  - Afgrænsningshegnet (1) er ført ud fra bundpladen (4) i siden og med en afstand på 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) til forhindringer langs det areal, der kan køres på.
  - Afgrænsningshegnet er ført ud fra bundpladen (4) i siden, og langs det areal, der kan køres på.

Udlægning af tilslutningssted til guide-wirer

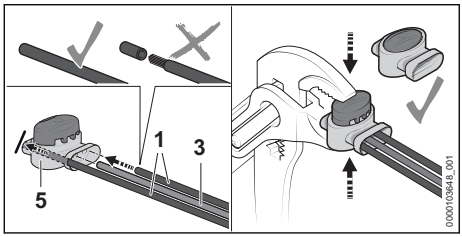
⚠ BEMÆRK

- For at wirerne ikke skal blive beskadiget i forbindelse med pleje af plænen eller spil, skal wirerne lægges ud under græstørven.

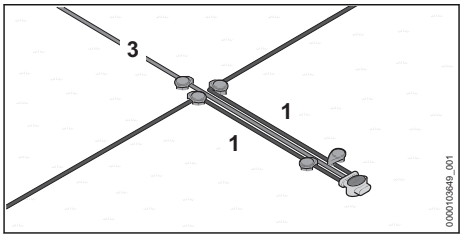


Ved installation af det indkredsende afgrænsningshegn (1) skal tilslutningsstederne (2) være lagt ud til guide-wirerne (3):

- ► Fastgør afgrænsningshegnet (1) på det tilsigtede sted med et fikseringssøm (4).
- ► Fastgør afgrænsningshegnet (1) til en løkke med en længde a = 15 cm og med et yderligere fikseringssøm (4).
- ► Klip afgrænsningshegnet (1) over i enden af kabelløkken f.eks. med en skævbider.
- ► Læg guide-wiren (3) i midten mellem enderne af afgrænsningshegnet (1).
- ► Få alle wireender til at have den samme længde a = 15 cm.



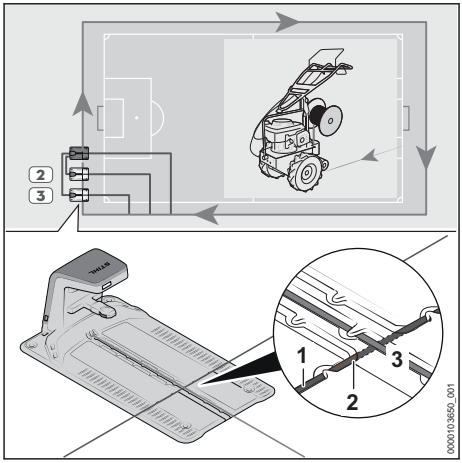
- ► Sæt enderne af afgrænsningshegnene (1) og guide-wiren (3) i forbinderen (5) indtil anslag. Kablernes ender må ikke afisoleres.
- ► Tryk kabelforbinderen (5) sammen med en tang indtil anslag.



- ► Før afgrænsningshegnene (1) og guide-wiren (3) parallelt og tæt ved sig selv, uden at kablerne krydser hinanden.
- ► Fastgør kablerne med yderligere fikseringssøm.
- ► Læg afgrænsningshegnet (1) videre rundt om arealet, der skal slås.

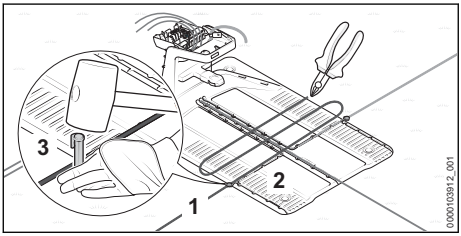
Udlægning af afgrænsningshegn ved dockingstationerne (team 3) og (team 2)

Afhængigt af underlaget kan afgrænsningshegnet lægges gennem bundpladerne på dockingstationen eller under bundpladerne.

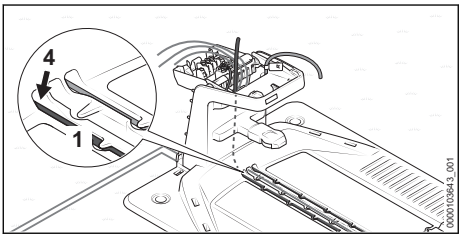


- ► Hvis afgrænsningshegnet (1) føres gennem dockingstationen:
  - ► Sæt afgrænsningshegnet (1) ind i gennemføringen (2) på bundpladen af dockingstationen i siden, og før det efter.
  - ► Før afgrænsningshegnet (1) under guide-wiren (3).
  - ► Læg afgrænsningshegnet (1) ind i bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene.
  - ► Gentag processen hen til master-dockingstationen (team 1).

Udlægning af master-dockingstationens (team 1) afgrænsningshegn

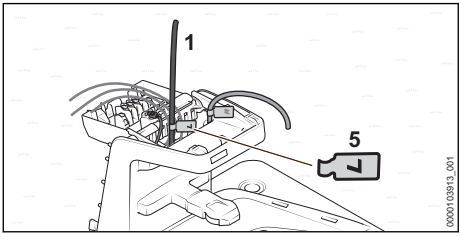


- Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (2) på master-dockingstationen (team 1) med et fikseringssøm (3).
- Mål med afgrænsningshegnet (1) to sider af bundpladen ud, og afkort derefter afgrænsningshegnet (1) med en skævbider.



- Læg afgrænsningshegnet (1) ind i bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene.
- Sæt afgrænsningshegnet (1) ind i venstre gennemføring (4), og før det efter.

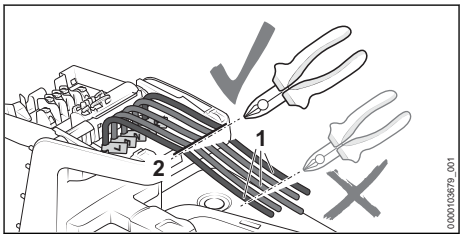
Kablets ende (1) skubbes inden i dockingstationen opad.



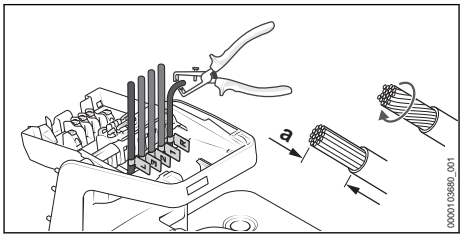
- Markér kablets ende (1) i nærheden på huset med en kabelmarkør (5).

5.6 Elektrisk tilslutning af dockingstationen

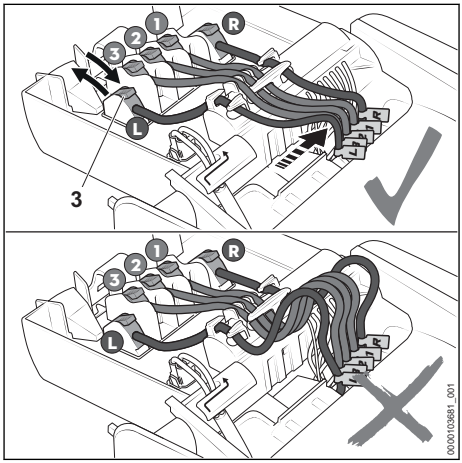
5.6.1 Tilslutning af afgrænsningshegnet og guide-wiren



- Spænd kabelenderne (1) let langs kanten, og afkort dem med en skævbider (2).

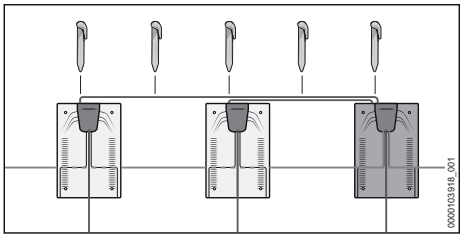


- Afisoler kabelenderne i en længde på a = 10 mm.
- Sno kabeltrådene, så er ikke er nogen enkelte kabeltråde, der stikker ud.



- Tildel kabelenderne med påskrift til de pågældende klemmer.
- Klap tapperne (3) til de pågældende klemmer bagud.

- ► Før den afisolerede kabelende ind i den pågældende klemme, og klap igen tappen (3) fremad for at lukke den.
- ► Fastgør afgrænsningshegn og guide-wirer i kabelholderne, så der ikke kan dannes kabelløkker.

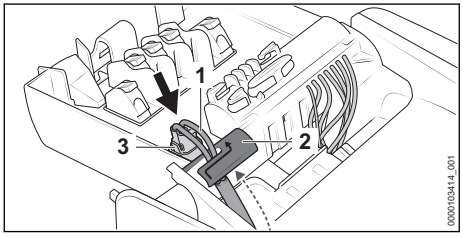


- ► Fastgør guide-wirerne bag dockingstationerne med fikseringssøm.

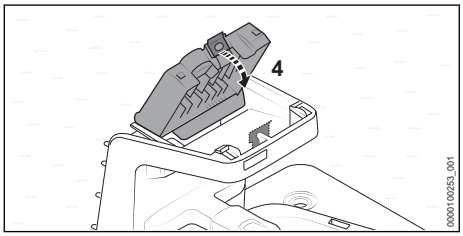
5.6.2 Tilslut ladekablet

BEMÆRK

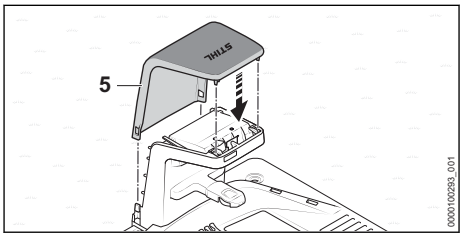
- ■ Ladekablets stikforbindelser er i monteret tilstand beskyttet mod tilsmudsning, f.eks. støv og snavs. Hvis stikforbindelserne er tilsmudsede, kan dockingstationen opleve driftsforstyrrelser.
  - ► Beskyt åbne stikforbindelser mod tilsmudsning.
  - ► Rengør tilsmudsede stikforbindelser, som det er beskrevet i brugsvejledningen.



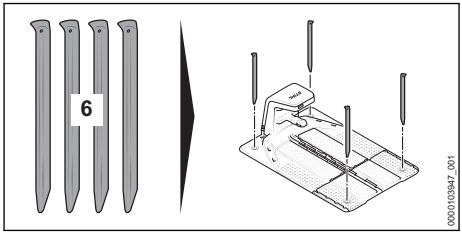
- ► Fastgør ladekablet (1) i kabelholderen (2).
- ► Stik stikket (3) i.
  Stikket (3) går hørbart og mærkbart i indhak på begge sider.



- ► Klap overdækningen (4) fremad.
  Overdækningen (4) går hørbart og mærkbart i indhak.



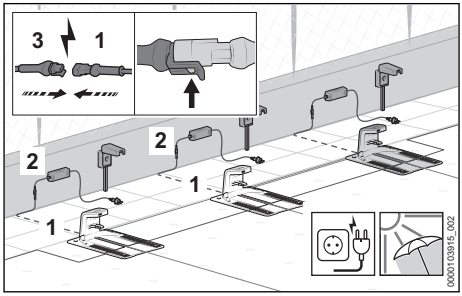
- ► Sæt kappen (5) på.
  Kappen (5) går hørbart i indhak.



- ► Fastgør alle dockingstationer i jorden med fire jordsøm (6).

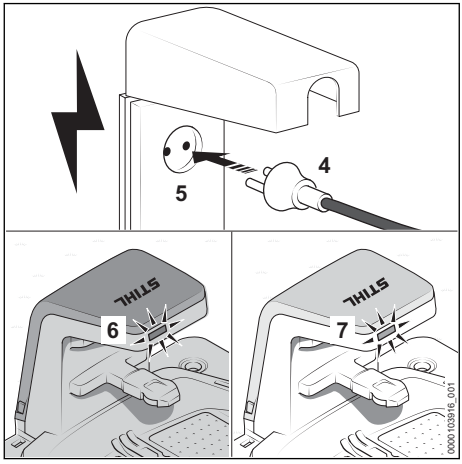
Tilslut alle yderligere dockingstationer, som det er beskrevet i dette kapitel.

5.6.3 Udlægning af ladekablet og tilslutning af netdelen



- ► Før ladekablet (1) hen til netdelens (2) placering.

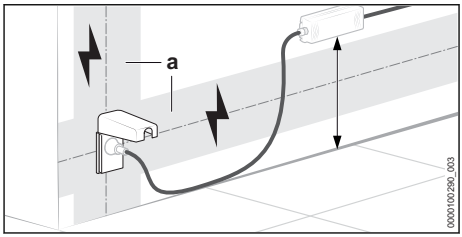
- ► Vælg en placering til netdelen (2), så følgende betingelser opfyldes:
  - – Netdelen (2) og tilslutningsledningen befinder sig uden for arealet, der skal slås.
  - – Der befinder sig en egnet stikdåse inden for netdelens (2) rækkevidde.
  - – Netdelen (2) ligger på et underlag, der er plant og ikke fugtigt i længere tid.
  - – Netdelen (2) er anbragt hævet over jorden, hvis den kan udsættes for længerevarende fugtighed.
  - – Hvis det er muligt: Placeringen er beskyttet mod vejrpåvirkninger og i skygge.
- ► Før ladekablet, så følgende betingelser opfyldes:
  - – Ladekablet (1) befinder sig uden for arealet, der skal slås.
  - – Ladekablet (1) er ført, så ingen personer kan snuble over det.
  - – Ladekablet (1) er ikke spændt eller viklet ind.
  - – Ladekablet (1) er helt viklet ud og ligger ikke under dockingstationen.
  - – Ladekablet (1) ligger ikke i længere tidsrum på vådt underlag.
- ► Forbind ladekablet (1) med stikket (3) fra netdelen (2), så det sidder helt korrekt.



- ► Sæt netstikket (4) i en korrekt installeret stikdåse (5).
  LED'en (6) på master-dockingstationen (team 1) lyser grønt. LED'en (7) på de andre dockingstationer blinker rødt.

5.6.4 Montering af netdelen på en væg

Netdelen kan monteres på en væg.



- ► Montér netdelen, så følgende betingelser opfyldes:
  - – Egnet fastgørelsesmateriale er anvendt.
  - – Netdelen er vandret.
    Følgende afstande er overholdt:
    - – Netdelen befinder sig uden for området (a) af mulige elinstallationer.
    - – Der befinder sig en egnet stikdåse inden for netdelens rækkevidde.
  - – Hvis det er muligt: Placeringen er beskyttet mod vejrpåvirkninger og i skygge.

5.7 Konfigurer teamet

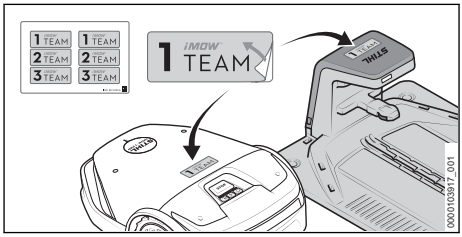
5.7.1 Forberedelse af team

Nulstilling af robotplæneklipper

Hvis en robotplæneklipper først er blevet anvendt som enkelt enhed eller i et andet team, skal alle indstillingerne nulstilles til standardindstillingerne via appen "MY iMOW®", 🕮 9.2.

Foretag først indstillingen af robotplæneklipperen, når konfigurationen som team via appen "MY iMOW®" eller STIHL connected Portal er afsluttet.

Markér robotplæneklippere og dockingstationer som team

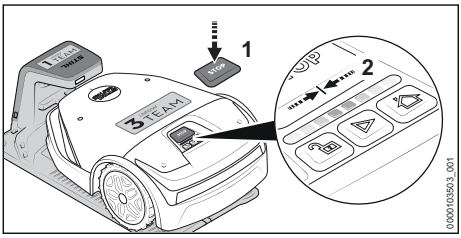


- ► Markér robotplæneklippere og dockingstationer med de medfølgende mærkater.

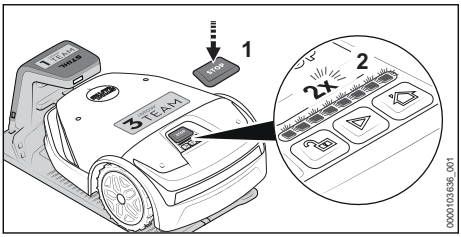
Rækkefølge fra højre mod venstre:
- – Master-dockingstation (team 1)
- – Dockingstation (team 2)
- – Dockingstation (team 3)

Aktivering af maskinlås

For at konfigurere Team-funktionen skal robotplæneklipperens maskinlås være aktiveret.



- Tryk på "STOP" (1).
  Robotplæneklipperen stoppes og spærres.
- Hold "STOP" (1) inde, indtil lysstriberne (2) lyser fuldstændigt rødt.



- Tryk på "STOP" (1).
  Lysstriberne (2) blinker to gange. Robotplæneklipperens maskinlås er aktiveret.

Deaktivér PIN-beskyttelse

For at konfigurere Team-funktionen skal PIN-beskyttelsen på robotplæneklipperen være deaktiveret.

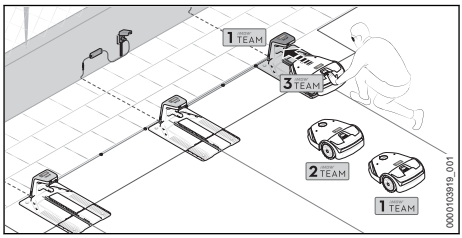
- Hvis en PIN-beskyttelse er aktiv, deaktiveres PIN-beskyttelsen via appen "MY iMOW®".

5.7.2 Konfiguration af teamet

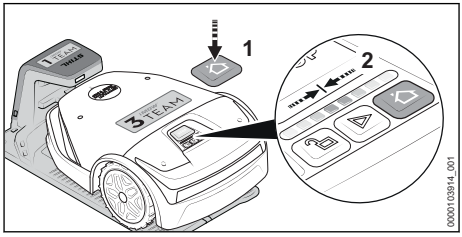
Konfigurationen af Team-funktionen skal udføres enkeltvist for hver robotplæneklipper med tilhørende dockingstation og i faldende rækkefølge:
– Team 3
– Team 2
– Team 1

For at konfigurere Team-funktionen skal den pågældende robotplæneklipper først være sat ind i master-dockingstationen (team 1).

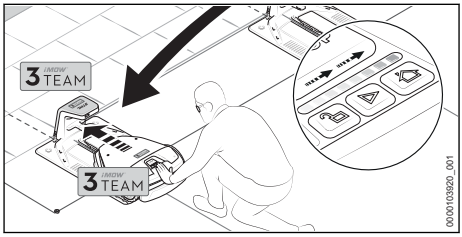
Konfiguration af team 3



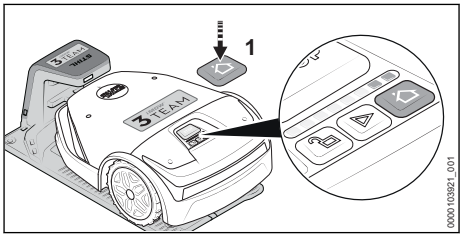
- Skub robotplæneklipperen (team 3) ind i master-dockingstationen (team 1) indtil anslag.



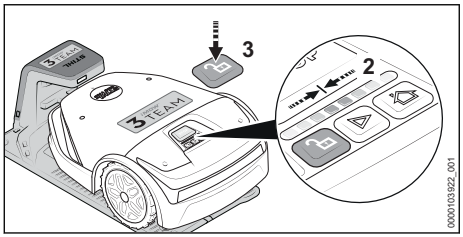
- Hold "HUS" (1) inde, indtil lysstriberne (2) lyser fuldstændigt gult.
  Team-konfiguration er aktiv, og lysstriben (2) lyser gult fra venstre mod højre.



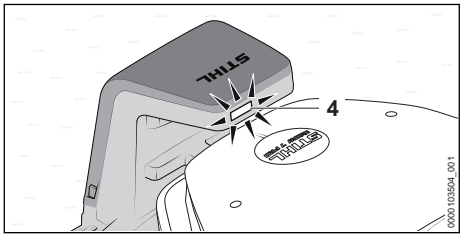
- Skub robotplæneklipperen (team 3) ud af master-dockingstationen og ind i destinationsstationen (team 3) indtil anslag.



- Tryk på "Hus" (1).
  Destinationsstation bekræftes.



- Hold "LÅS" (3) inde, indtil lysstriberne (2) lyser fuldstændigt hvidt.
  Robotplæneklipperens maskinlås er deaktiveret.



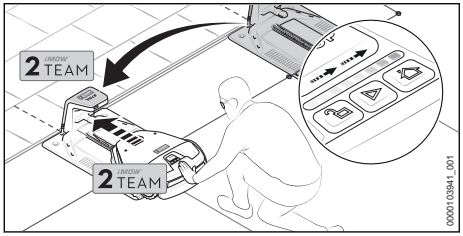
- Tryk på den viste tastekombination.
  LED'en (4) på dockingstationen (team 3) blinker hvidt.

Team 3 er konfigureret. Robotplæneklipperen er klar til at slå græs.

Konfiguration af team 2

Konfigurer Team-funktionen til team 2 på samme måde som det er beskrevet for team 3.

- Skub robotplæneklipperen (team 2) ind i master-dockingstationen (team 1) indtil anslag.
- Hold "HUS" inde, indtil lysstriberne lyser fuldstændigt gult.
  Team-konfiguration er aktiv, og lysstriben lyser gult fra venstre mod højre.

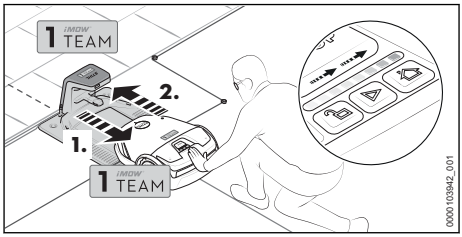


- Skub robotplæneklipperen (team 2) ud af master-dockingstationen og ind i destinationsstationen (team 2) indtil anslag.
- Tryk på "Hus".
  Destinationsstation bekræftes.
- Hold "LÅS" inde, indtil lysstriberne lyser fuldstændigt hvidt
  Robotplæneklipperens maskinlås er deaktiveret.
- Tryk på den viste tastekombination.
  LED'en på dockingstationen (team 2) blinker hvidt.

Konfiguration af team 1

Konfigurer Team-funktionen til team 1 på samme måde, som det er beskrevet for team 3 og team 2.

- Skub robotplæneklipperen (team 1) ind i master-dockingstationen (team 1) indtil anslag.
- Hold "HUS" inde, indtil lysstriberne lyser fuldstændigt gult.
  Team-konfiguration er aktiv, og lysstriben lyser gult fra venstre mod højre.



- Skub robotplæneklipperen (team 1) ud af master-dockingstationen (team 1) og igen ind i master-dockingstationen indtil anslag.
- Tryk på "Hus".
  Destinationsstation bekræftes.
- Hold "LÅS" inde, indtil lysstriberne lyser fuldstændigt hvidt
  Robotplæneklipperens maskinlås er deaktiveret.
- Tryk på den viste tastekombination.
  LED'en på dockingstationen (team 1) blinker hvidt.

Afslut teamkonfigurationen

Foretag først indstillingen af robotplæneklipperen, når konfigurationen som team via appen "MY iMOW®" eller STIHL connected Portal er afsluttet.

De vigtigste indstillinger for Team-funktionen er:

– Samme klippehøjde fastsættes for alle robotplæneklippere
– Opret klippeplan, og fastsæt tidszone
– Indstil regnsensor
– Definition af startafstand

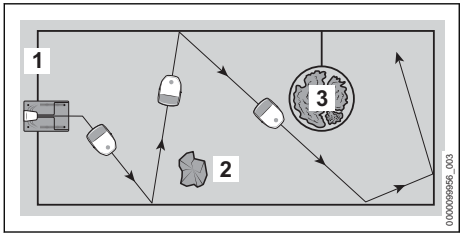
For at definere startafstanden skal PIN-beskyttelsen på robotplæneklipperen være deaktiveret.

► Hvis en PIN-beskyttelse er aktiv: Deaktiver PIN-beskyttelsen via appen "MY iMOW®".

6 Anvend robotplæneklipperen som enkelt enhed

6.1 Funktionsbeskrivelse

6.1.1 Funktionsbeskrivelse



Robotplæneklipperen slår græsset i tilfældige baner. For at robotplæneklipperen skal kunne registrere grænserne af arealer, som skal slås, skal der lægges et afgrænsningshegn (1) rundt om det areal.

Afgrænsningshegnet (1) sender et signal til robotplæneklipperen. Signalet dannes af dockingstationen.

Faste forhindringer (2) på arealet, der skal slås, registreres af robotplæneklipperen ved hjælp af ultralydssensorer og en stødsensor.

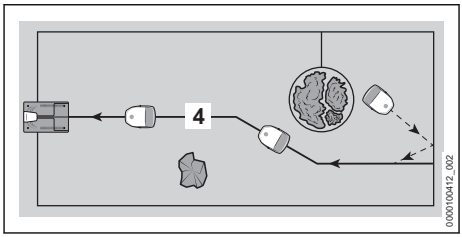
Hvis robotplæneklipperen registrerer en fast forhindring (2), sænker den farten, støder ind i den faste forhindring og kører derefter i en anden retning.

Områder (3), som robotplæneklipperen ikke må køre på, og forhindringer, som den ikke må støde ind i, skal afgrænses fra resten af arealet ved hjælp af afgrænsningshegnet (1).

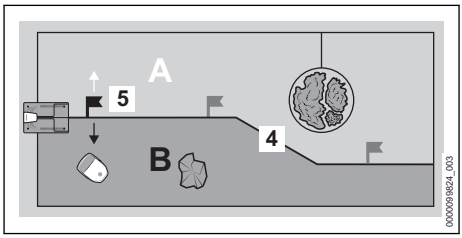
Hvis robotplæneklipperen registrerer et afgrænset område (3), sænker den farten, støder ind i den faste forhindring og kører derefter i en anden retning.

I græsslåningstilstand forlader robotplæneklipperen selv dockingstationen og slår græsset.

Robotplæneklipperen kan betjenes med appen “MY iMOW®“ og på tasterne på robotplæneklipperens betjeningsfelt. Lysstriberne på robotplæneklipperen samt den kunstigt skabte stemme informerer om robotplæneklipperens aktuelle status.

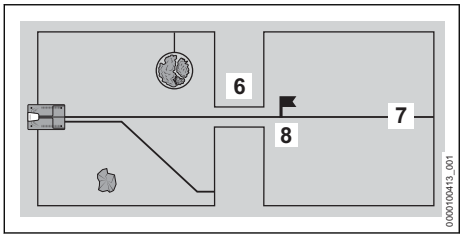


Hvis batteriets ladetilstand er for lav, søger robotplæneklipperen efter den nærmeste guide-wire (4) græsslåningstilstanden. Hvis der registreres en guide-wire (4), kører robotplæneklipperen selv tilbage til dockingstationen langs den. Dockingstationen lader batteriet op igen. Der skal være mindst en guide-wire (4) lagt ned i arealet, der skal slås. Der kan maksimalt lægges tre guide-wirer ud. Hvis græsslåningstilstanden afbrydes, eller batteriet skal oplades, kan robotplæneklipperen sendes direkte tilbage til dockingstationen med appen “My iMOW®“ eller tryknappen “Hus“.



Der kan indstilles tre startpunkter (5) på en guide-wire (4). Robotplæneklipperen kan køre målrettet til det pågældende startpunkt og starte med at slå græsset derfra.

Arealet, der skal slås, kan opdeles i flere zoner (Eksempel: A og B) med guide-wiren (4). Zonerne defineres af et startpunkt (5). Robotplæneklipperen kan styres mod venstre eller højre ind i den ønskede zone fra det valgte startpunkt. Robotplæneklipperen kan så slå græsset målrettet i den udvalgte zone. Startpunkter og zoner administreres i appen “MY iMOW®“, og der kan tages hensyn til dem i klippeplanen.



Hvis der er et smalt sted (6) på arealet, der skal slås, kører robotplæneklipperen på det sted, så længe der er en bestemt minimumsafstand mellem afgrænsningshegnene. Hvis der er mindre afstand end minimumsafstanden, skal guide-wiren (7) føres gennem det smalle sted (6). Guide-wiren (7) fører robotplæneklipperen målrettet gennem det smalle sted (6) hen til et startpunkt (8). Fra startpunktet (8) kan robotplæneklipperen slå græsset bag det smalle sted (6). Hvor ofte robotplæneklipperen styrer mod startpunktet (8), kan administreres i appen “MY iMOW®“ og i klippeplanen.

6.2 Gør plænen og robotplæneklipperen klar til anvendelse

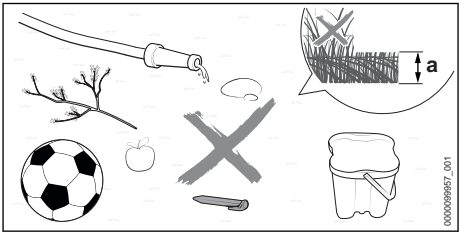
6.2.1 Planlægning og klargøring af arealet, der skal slås

Før ibrugtagning af robotplæneklipperen skal arealet, der slås, planlægges og forberedes. Det giver mulighed for en stabil installation samt problemfri drift og for at afhjælpe kilder til fejl.

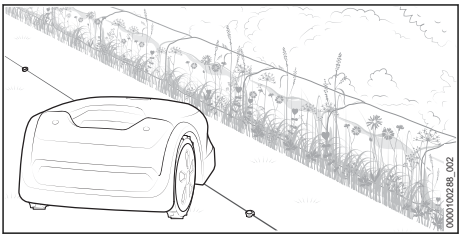
Planlægning af arealet, der skal slås

- ► Gør dig fortrolig med beskrivelserne om dockingstationen og udlægning af kabler i de følgende kapitler.
- ► Overfør informationerne til din egen have:
  - – Konturen af arealet, der skal slås
  - – Dockingstationens position
  - – Afgrænsningshegnets forløb (overhold de beskrevne afstande til kanter og hældninger, når kablet lægges ud)
  - – Guide-wirens/-wirernes forløb (mindst en, maksimalt tre)

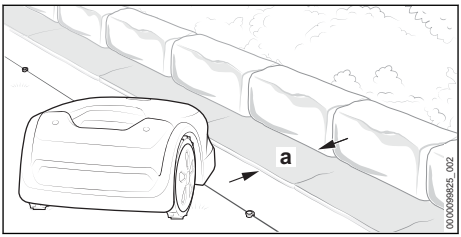
Klargøring af arealet, der skal slås



- ► Fjern genstand der ligger i området.
- ► Fjern metal, magnetiske og elektrisk ledende materialer og gamle afgrænsningshegn.
- ► Slå plænen med en plæneklipper i klippehøjden, som efterfølgende også skal indstilles til robotplæneklipperen. Skærehøjdens standardindstilling er a = 4 cm.
- ► Udjævn huller og store ujævnheder.
- ► Hvis underlaget er hårdt og tørt, skal arealet, der skal slås, vandes let for at gøre det lettere at slå fikseringssøm i jorden.



- ► Robotplæneklipperens konstruktion gør, at den lader en stribe uslået græs stå langs arealer, der ikke kan køres på. Disse striber kan f.eks. bruges til at så blomsterfrø og skabe et område med blomster til insekter.



- ► Hvis man ønsker at slå græsset uden kant langs arealer, der ikke kan køres på: Læg havekantsten eller plader med en bredde på mindst a = 24 cm ud langs disse arealer.

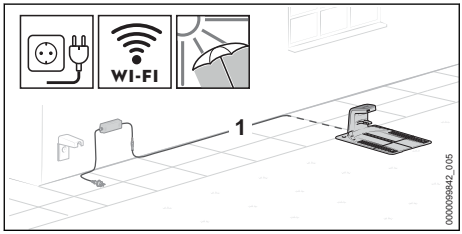
6.2.2 Gør robotplæneklipperen klar til anvendelse

- ► Fjern emballagemateriale og transportsikringer.

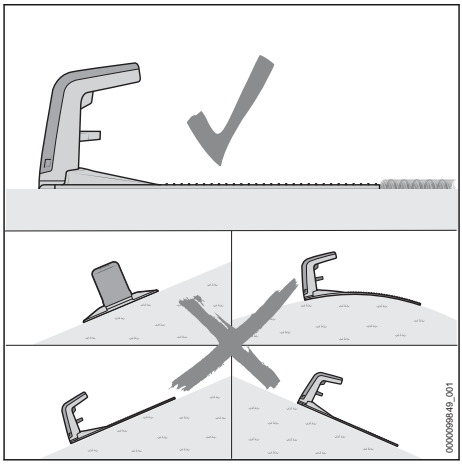
- Kontrollér, at følgende komponenter er i sikkerhedskonform tilstand:
  - Robotplæneklipper, 📖 4.6.1
  - Klippemekanisme, 📖 4.6.2
  - Batteri, 📖 4.6.3
  - Dockingstation og netdel, 📖 4.6.4
- Opstil dockingstationen, 📖 6.3
- Læg afgrænsningshegnet ud, 📖 6.4
- Afslut udlægning af afgrænsningshegnet, 📖 6.5.1
- Læg guide-wiren ud, 📖 6.6.1
- Tilslut dockingstaitonen elektrisk, 📖 6.7.1
- Oplad robotplæneklipperen, 📖 6.8.1
- Luk Bluetooth®-grænsefladen, 📖 7.1
- Hvis disse trin ikke kan gennemføres: Anvend ikke robotplæneklipperen, og kontakt en STIHL-forhandler.

6.3 Opstilling af dockingstation

6.3.1 Generelle angivelser



- Vælg en placering til dockingstationen, så følgende betingelser opfyldes:
  - Ladekablet (1) kan lægges ud uden for arealet, der skal slås, hen til en egnet stikdåse.
  - Dockingstationen og netdelen står på et godt synligt sted.
  - Dockingstationen står på det største areal, der skal slås, eller det, der oftest slås.
  - Hvis det er muligt: Placeringen er beskyttet mod vejrpåvirkninger og i skygge.
  - Hvis det er muligt: Dockingstationen står inden for et trådløst netværks signalområde (WIFI-forbindelse).
  - Hvis der er muligt: Dockingstationen står i det nederste område af faldet, hvis arealet, der skal slås, har hældning.



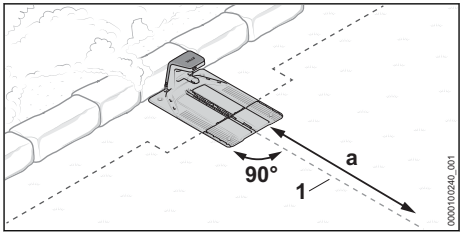
- Placer dockingstationen, så følgende betingelser opfyldes:
  - Dockingstationen står på en plan flade.
  - Dockingstationenens åbning peger fremad i retning af arealet, der skal slås.
  - Dockingstationen er placeret vandret og ikke med hældning til siden, fremad eller bagud.
  - Bundpladen har ingen kraftig bøjning og ligger fladt på jorden.

6.3.2 Placering af dockingstationen

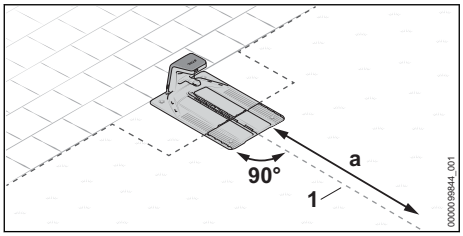
Dockingstationens rigtige position afhænger af den planlagte placering og dens omgivelser.

- Vælg placeringen, og opstil dockingstationen som beskrevet.

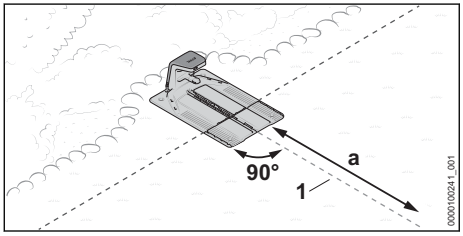
Opstilling af dockingstationen på arealet, der skal slås



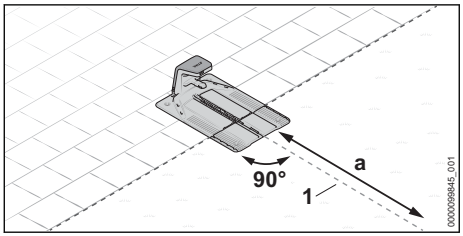
Dockingstationen er på en væg, på kanten af arealet, der skal slås, og guide-wiren (1) kan føres direkte fra dockingstationen ind i arealet, der skal slås, over en længde på a = 2 m.



Dockingstationen står ved kanten af arealet, der skal slås. Det tilstødende område kan køres over, og guidekablet (1) kan føres direkte fra dockingstationen ind i arealet, der skal slås, over en længde på a = 2 m.



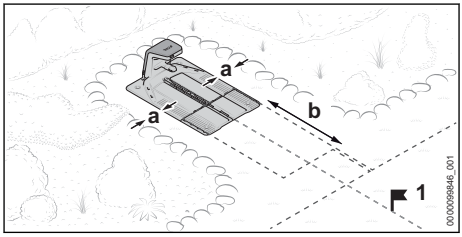
Dockingstationen ligger dels i et bed og dels på arealet, der skal slås, og guide-wiren (1) kan føres direkte fra dockingstationen ind i arealet, der skal slås, over en længde på a = 2 m.



Dockingstationen ligger dels på et areal, der kan køres på, og dels på arealet, der skal slås, og guide-wiren (1) kan føres direkte fra dockingstationen ind i arealet, der skal slås, over en længde på a = 2 m.

- Klargør dockingstationen, 🕮 6.3.3.
- Opstil dockingstationen på arealet, der skal slås, 🕮 6.3.4.

Opstilling af dockingstationen uden for arealet, der skal slås



Dockingstationen står uden for arealet, der skal slås.

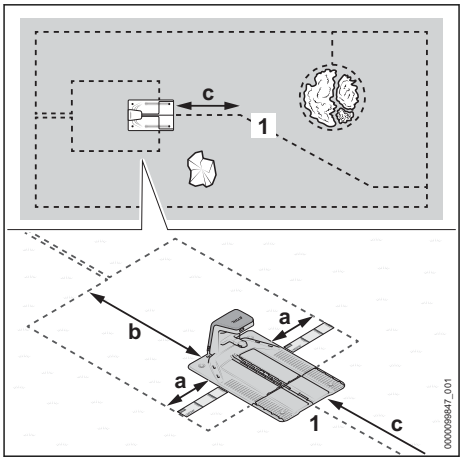
Afstanden til siden til tilstødende arealer skal være mindst a = 15 cm.

Afstanden fra den forreste kant af dockingstationen til arealet, der skal slås, skal mindst være b = 2 m.

I dette tilfælde er det ved afslutningen af ibrugtagningen påkrævet at oprette et startpunkt (1) på arealet, der skal slås. Robotplæneklipperen starter så med at slå græs fra dette punkt og ikke direkte fra dockingstationen. Der kan indstilles startpunkter i “MY iMOW®“-appen. Hyppigheden af, hvor ofte der skal køres til startpunktet (1), skal i appen indstilles til 100 %.

- Klargør dockingstationen, 🕮 6.3.3.
- Opstil dockingstationen uden for arealet, der skal slås, 🕮 6.3.5.

Opstilling af dockingstationen i midten af arealet, der skal slås



Dockingstationen placeres som "ø" i midten af arealet, der skal slås.

I begge disse tilfælde føres afgrænsningshegnet rundt om dockingstationen og bagud til kanten af arealet, der skal slås. Guide-wiren føres fremad til kanten af arealet, der skal slås.

Afstanden til siden til tilstødende arealer skal være mindst a = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).

Afstanden fra den bagerste kant af dockingstationen til kanten af arealet, der skal slås, skal mindst være b = 2 m.

Guide-wiren (1) skal kunne føres lige fra dockingstationen til arealet, der skal slås, i en længde på c = 2 m.

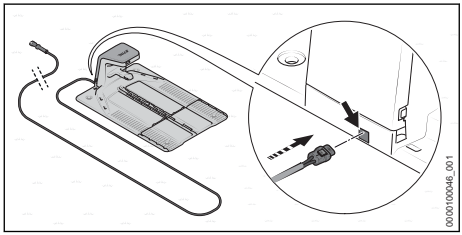
- ► Klargør dockingstationen, 🕮 6.3.3.
- ► Opstil dockingstationen i midten af arealet, der skal slås, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Klargøring af dockingstationen

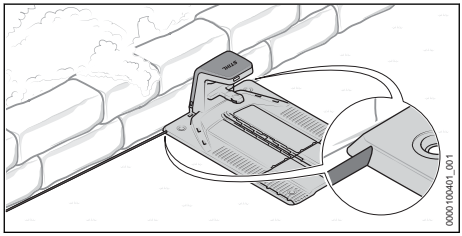
Tilslut ladekablet

BEMÆRK

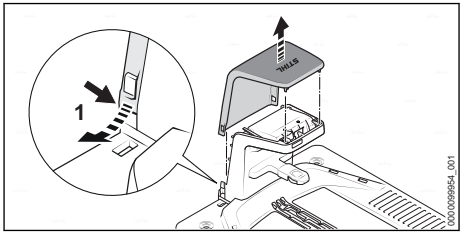
- ■ Ladekablets stikforbindelser er i monteret tilstand beskyttet mod tilsmudsning, f.eks. støv og snavs. Hvis stikforbindelserne er tilsmudsede, kan dockingstationen opleve driftsforstyrrelser.
  - ► Beskyt åbne stikforbindelser mod tilsmudsning.
  - ► Rengør tilsmudsede stikforbindelser, som det er beskrevet i brugsvejledningen.



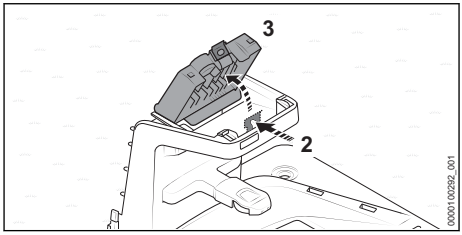
Ladekablet kan standardmæssigt tilsluttes bagfra.



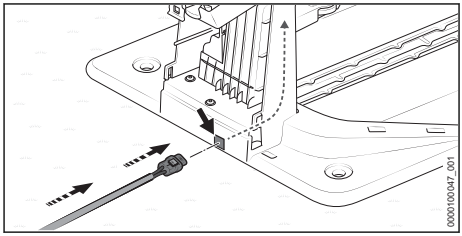
Hvis dockingstationen står direkte op mod en væg, kan ladetkablet også føres under bundpladen. Ladekablet kan føres til venstre eller højre ud fra bundpladen.



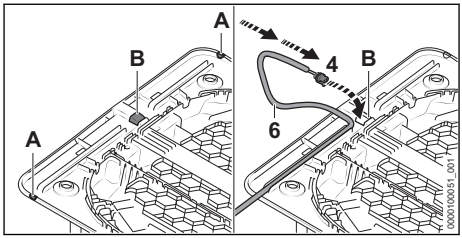
- ► Bøje kappen (1) let udad i begge sider, og tag den af opad.



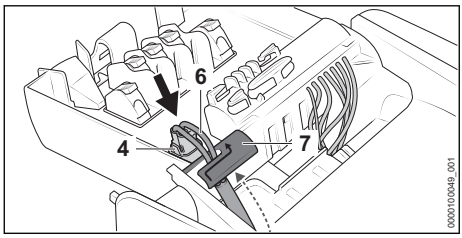
- ► Tryk på låsegrebet (2), og klap overdækningen (3) op.



- ► Hvis dockingstationen skal tilsluttes bagfra:
  - ► Sæt stikket (4) ind i gennemføringen (5), og før ladekablet (6) efter.
    Ladekablet (6) skubbes inden i dockingstationen opad.

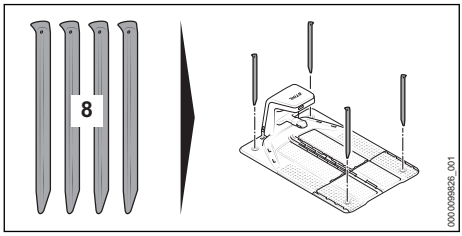


- ► Hvis dockingstationen står direkte op mod en væg, eller ladetkablet skal føres under bundpladen til siden:
  - ► Åbn og afgrat kanten til den ønskede side af bundpladen ved positionen (A).
  - ► Skræ en åbning (B) ud i midten af bundpladen, og afgrat den.
  - ► Sæt stikket (4) ind i åbningen (B), og før ladekablet (6) efter.
    Ladekablet (6) skubbes inden i dockingstationen opad.



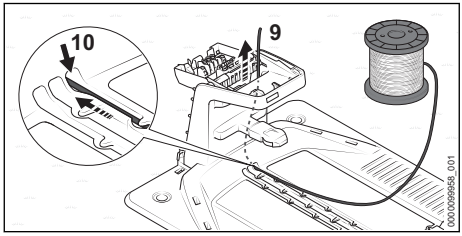
- ► Fastgør ladekablet (6) i kabelholderen (7).
- ► Stik stikket (4) i.
  Stikket (4) går hørbart og mærkbart i indhak på begge sider.

Fastgørelse af dockingstationen

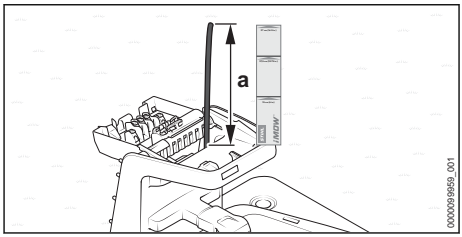


- ► Fastgør dockingstationen med fire jordsøm (8) til jorden.

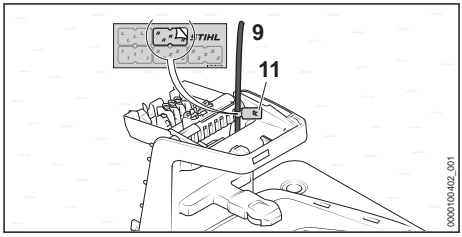
Indføring af afgrænsningshegnet



- ► Sæt kablets forreste ende (9) ind i højre gennemføring (10), og før det efter.
  Afgrænsningshegnet (9) skubbes inden i dockingstationen opad.

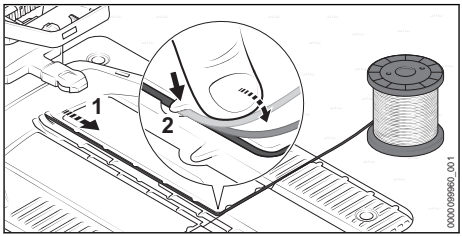


- ► Før afgrænsningshegnet så langt efter, at det får en længde, der stikker a = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) ud opad.

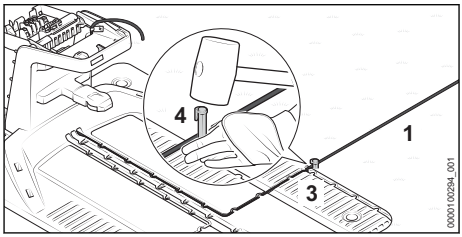


- ► Markér kablets forreste ende (9) i nærheden på huset med den passende kabelmarkør (11).
  Markeringen letter den senere tilslutning til den rigtige klemme.

6.3.4 Opstilling af dockingstationen på arealet, der skal slås

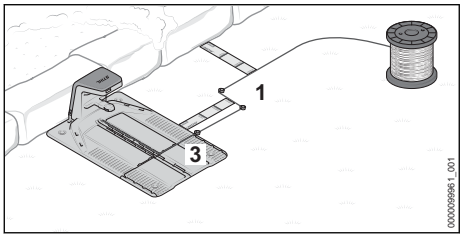


- ► Før afgrænsningshegnet (1) gennem bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene (2).



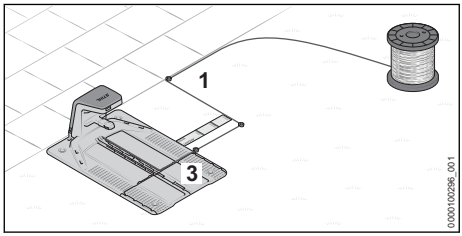
- ► Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (3) med et fikseringssøm (4).

Hvis dockingstationen står op mod en væg:



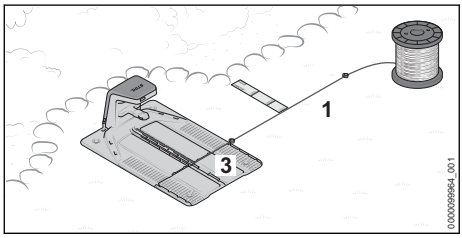
- Før afgrænsningshegnet (1) 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) til siden væk fra bundpladen (3).
- Før afgrænsningshegnet (1) parallelt med bundpladen (3) til kanten af arealet, der skal slås, og overhold en afstand til væggen på 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).
- Læg afgrænsningshegnet (1) ud rundt om arealet, der skal slås, i retning med uret, 🕮 6.4.

Hvis dockingstationen står op til et tilstødende areal, der kan køres på:



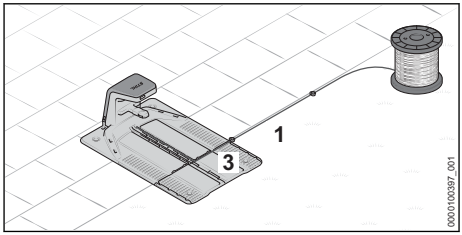
- Før afgrænsningshegnet (1) 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) til siden væk fra bundpladen (3).
- Før afgrænsningshegnet (1) parallelt med bundpladen (3) til kanten af arealet, der skal slås.
- Læg afgrænsningshegnet (1) ud rundt om arealet, der skal slås, i retning med uret, 🕮 6.4.

Hvis dockingstationen står delvist i et bed og delvist på arealet, der skal slås:



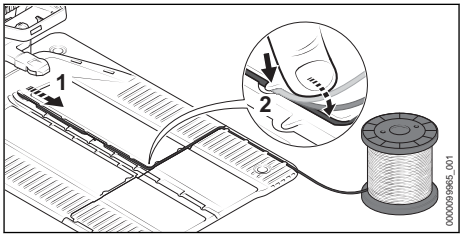
- Før afgrænsningshegnet (1) til siden væk fra bundpladen (3), og overhold en afstand på 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) parallelt med bedet.
- Læg afgrænsningshegnet (1) ud rundt om arealet, der skal slås, i retning med uret, 🕮 6.4.

Hvis dockingstationen står delvist på et areal, der kan køres på, og delvist på arealet, der skal slås:

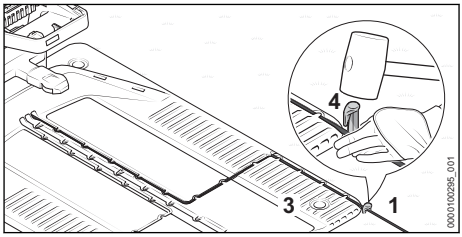


- Før afgrænsningshegnet (1) til siden væk fra bundpladen (3), og læg det ud langs det areal, der kan køres på.
- Læg afgrænsningshegnet (1) ud rundt om arealet, der skal slås, i retning med uret, 🕮 6.4.

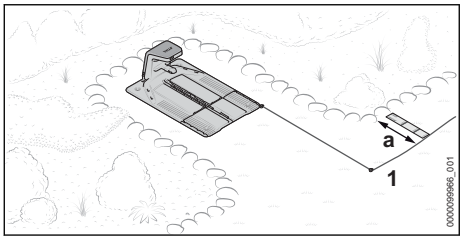
6.3.5 Opstilling af dockingstationen uden for arealet, der skal slås



- Før afgrænsningshegnet (1) gennem bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene (2).

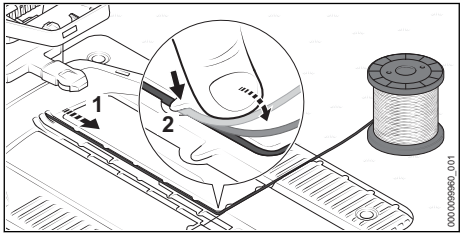


- Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (3) med et fikseringssøm (4).

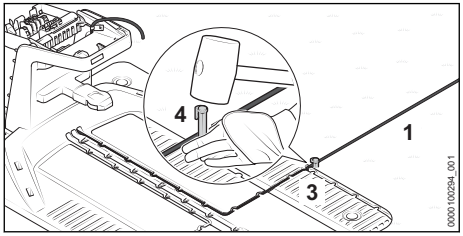


- Før afgrænsningshegnet (1) fremad til arealet, der skal slås.
  Den rigtige afstand til kanten af arealet, der skal slås, afhænger af, om kanten af det areal kan køres på, ellers skal der overholdes en afstand på a = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).
- Læg afgrænsningshegnet (1) ud rundt om arealet, der skal slås, i retning med uret, 🕮 6.4.

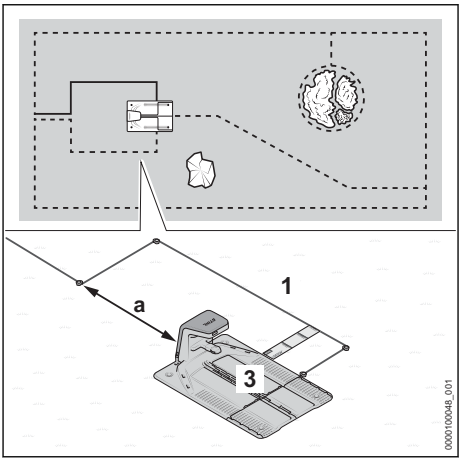
6.3.6 Opstilling af dockingstationen i midten af arealet, der skal slås



- Før afgrænsningshegnet (1) gennem bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene (2).



- Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (3) med et fikseringssøm (4).

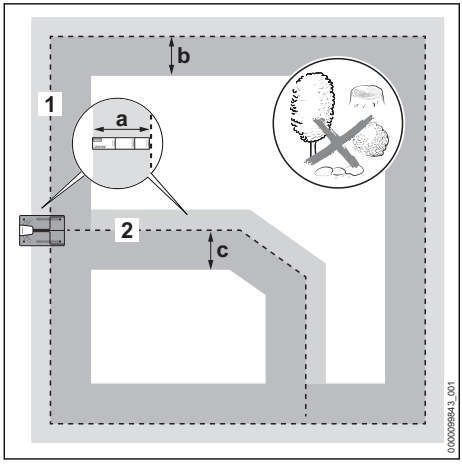


- Før afgrænsningshegnet (1) mindst 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) til siden væk fra bundpladen (3).
- Før afgrænsningshegnet (1) i en afstand på mindst a = 2 m bag bundpladen (3).
- Før afgrænsningshegnet (1) i midten bag bundpladen til kanten af arealet, der skal slås. Den rigtige afstand til kanten af arealet skal overholdes afhængigt af det tilstødende areal.
- Læg afgrænsningshegnet (1) ud rundt om arealet, der skal slås, i retning med uret, 🕮 6.4.

6.4 Udlægning af afgrænsningshegn

6.4.1 Generelle angivelser

Kontrol af afgrænsningshegnets og guide-wirens forløb i plænen



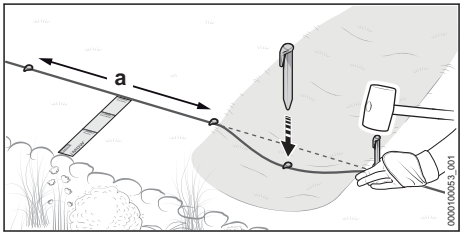
- Sørg for, at plænen langs afgrænsningshegnet eller guide-wiren er plan og så vidt muligt fri for forhindringer ved følgende bredder:

Afgrænsningshegn (1)
- udad: a = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler)
- indad: b = 1,2 m

Guide-wire (2)
- til højre i kørselsretningen til dockingstationen: a = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler)
- til venstre i kørselsretningen til dockingstationen: c = 1,2 m

Udlægning af afgrænsningshegn
- Læg afgrænsningshegnet med uret fra dockingstationen.
- Afgrænsningshegnet må ikke få knæk, gå over, blive spændt eller gå over kryds.
- Sørg for, at afgrænsningshegnet ikke krydser en guide-wire.
  - Undtagelse: Hvis der installeres en gyde, skal guide-wiren krydse afgrænsningshegnet.
- Overhold en afstand på mindst 1 m til afgrænsningshegn fra andre robotplæneklipper-installationer.
- Sørg for, at længden af afgrænsningshegnet ikke er mere end 850 m.
- Afgrænsningshegnet og guide-wiren må ikke ligge i forskellige dybder.

Fastgørelse af afgrænsningshegnet og guide-wiren

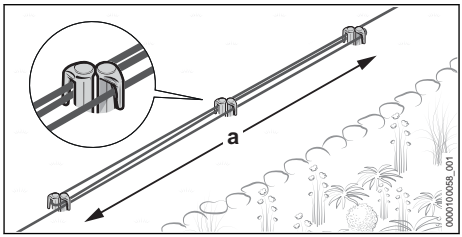


- Fastgør afgrænsningshegnet og guide-wiren med fikseringssøm, så følgende betingelser er opfyldt:
  - Afstanden mellem fikseringssømmet er højest a = 1 m.
  - Læg afgrænsningshegnet og guide-wiren fladt på jorden alle steder.
  - Fikseringssømmet er helt nede.

Udlægning af reservekabel

Reservekabler gør det nemmere at lave korrektioner, når kablerne lægges ud, og giver frirum til fremtidige tilpasninger.
Eksempler:
- Et bed udvides og skal nu afgrænses igen.
- Buske og planter vokser, og afgrænsningshegnet skal føres i en større bue uden om dem.
- Afgrænsningshegnet er blevet kappet for kort til dockingstationen og kan ikke tilsluttes.

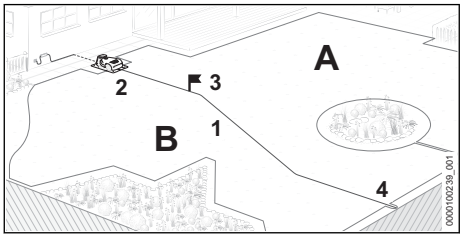
Der kan planlægges og udlægges en eller flere reservekabler.



- Før afgrænsningshegnet parallelt og tæt ved sig selv over en længde på a = 1 m rundt om fikseringssøm 2, uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.
- Fastgør reservekablet i midten med to fikseringssøm yderligere.

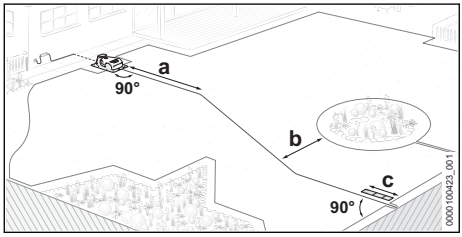
6.4.2 Planlægning af guide-wire og udlægning af tilslutningssted i afgrænsningshegnet

Udlægningen af guide-wiren eller -wirerne skal omhyggeligt planlægges i forvejen. Allerede når afgrænsningshegnet lægges ud, skal alle guide-wirers positioner tages i betragtning. Der skal mindst lægges en guide-wire ud, i alt kan kan lægges tre guide-wirer ud.

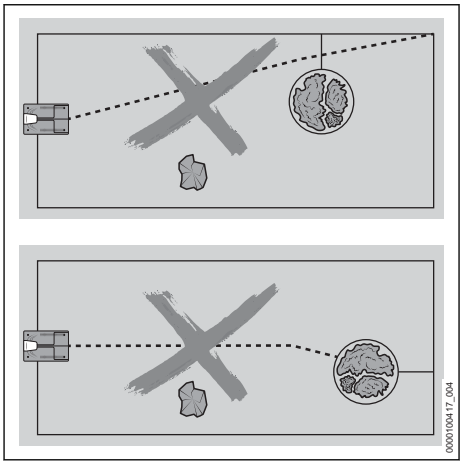


En guide-wire (1) opfylder følgende funktioner:
– Orientering til hjemturen til dockingstationen (2)
– Styring til et startpunkt (3)
– Inddeler arealet, der skal slås, i zoner (A og B)

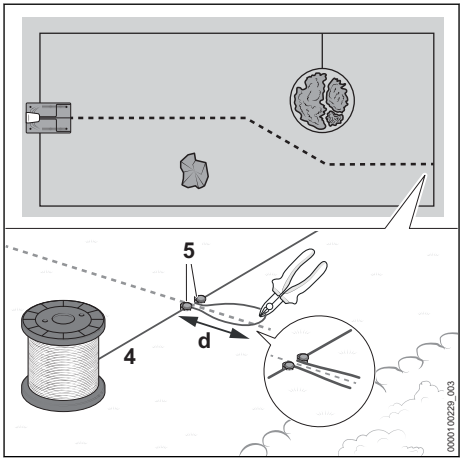
Guide-wiren (1) tilsluttes til dockingstationen (2), hvor den starter med at blive ført gennem græsplænearealet og til et sted, der ligger så langt væk som muligt langs det omsluttende afgrænsningshegn (4). 📖 6.6



► Planlæg guide-wiren, så følgende betingelser opfyldes:
– Guide-wiren føres fra dockingstationen ud på det areal, som skal slås, i en længde på a = 2 m.
– Minimumsafstanden mellem guide-wiren og det indkredsende afgrænsningshegn er b = 27,5 cm
– Guide-wiren føres med en minimumsafstand på c = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) lige og retvinklet til afgrænsningshegnet og tilsluttes det.



– Guide-wiren må ikke krydse en spærefladeforbindelse.
– Guide-wiren må ikke tilsluttes afgrænsningshegnet i et hjørne.
– Guide-wiren må ikke tilsluttes et spærreareals afgrænsningshegn.
– Guide-wiren må ikke krydse afgrænsningshegnet.
  Undtagelse: Hvis der installeres en gyde, skal guide-wiren krydse afgrænsningshegnet.
– Guide-wiren må ikke have knæk eller være spændt, og den må ikke krydse sig selv.



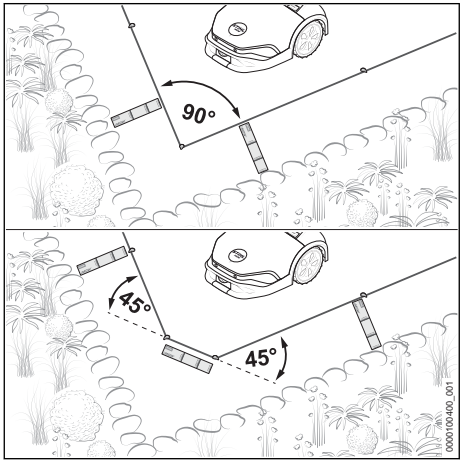
Ved installation af det indkredsende afgrænsningshegn (4) skal tilslutningsstedet være lagt ud til guide-wiren:
► Fastgør afgrænsningshegnet (4) på det tilsigtede sted med et fikseringssøm (5).

- ► Fastgør afgrænsningshegnet (4) til en løkke med en længde d = 15 cm og med et yderligere fikseringssøm (5).
- ► Klip afgrænsningshegnet (4) over i enden af kabelløkken f.eks. med en skævbider. Guide-wirens ender forbindes med guide-wiren for at afslutte installationen. 🕮 6.6
- ► Læg afgrænsningshegnet (4) videre rundt om arealet, der skal slås.

6.4.3 Hjørner

Hjørner med en vinkel på 90°

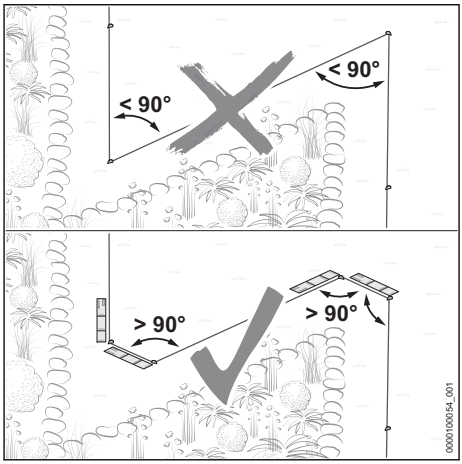
Hjørner med en vinkel på 90° kan inddeles i to hjørner med en vinkel på 45°. Robotplæneklipperen ændrer dermed sin retning i dette område på en mere jævn måde med mindre ryk.



- ► Før afgrænsningshegnet i hjørnet på tværs i en længde på mindst 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).

Spidse hjørner med en vinkel på < 90°

Inddel spidse hjørner med en vinkel på < 90°. Robotplæneklipperen ændrer dermed sin retning i dette område på en mere jævn måde med mindre ryk.

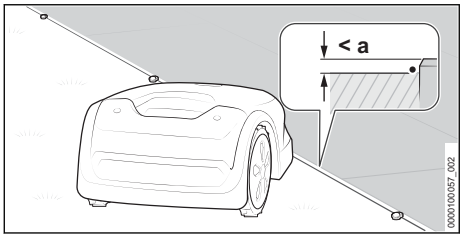


- ► Sørg for, at der i spidse hjørner ikke er en vinkel på under 90°.
- ► Hvis der er en vinkel på 90°: Inddel vinklen i flere dele.
  - ► Læg et hjørne ud med en vinkel på over 90°. Før derefter afgrænsningshegnet lige ud i en længde på mindst 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).
  - ► Læg så et hjørne ud med en vinkel på over 90°. Før derefter afgrænsningshegnet lige i en længde på mindst 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).

6.4.4 Areal, der kan køres på

Robotplæneklipperen kan køre på arealer, der grænser lige om til det areal, som skal slås, hvis højdeforskellen mellem arealet, der kan køres på, og arealet, der skal slås, ikke er mere end 1,5 cm. Underlaget skal være fast og frit for forhindringer.
Eksempler:
– Terrasse
– Brolagt strækning
– Havekantsten eller plader

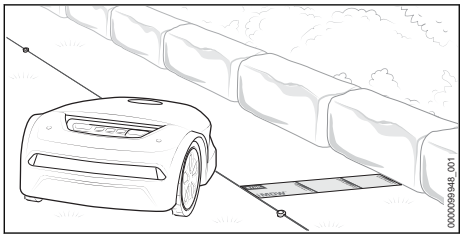
Hvis der er en lille afstand fra afgrænsningshegnet til arealet, der kan køres på, kan græsset slås uden kant.



► Læg afgrænsningshegnet ud parallelt uden afstand til arealet, der kan køres på.
Den maksimale højdeforskel mellem arealet, der kan køres på, og arealet, der skal slås, er a = 1,5 cm

6.4.5 Areal, der ikke kan køres på

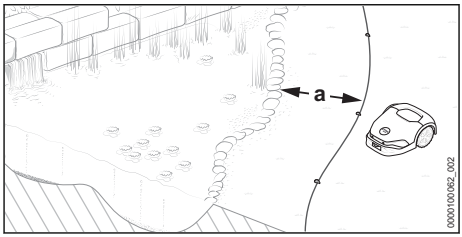
Der kan ikke køres på et areal, hvis forhindringer tæt ved jorden rager op i arealet, der skal slås, underlaget ikke er fast eller er meget ujævnt, eller hvis højdeforskellen mellem arealet, der skal slås, og det tilstødende areal er mere end 1,5 cm.
Eksempler:
– Mur eller hegn
– Hække eller buske med lavtvoksende kviste
– Stenhøje eller strækninger med småsten
– Underlag med mange rødder eller ujævnheder



► Læg afgrænsningshegnet ud parallelt med til arealet, der ikke kan køres på, i en afstand på 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).
► Hvis det areal, der ikke kan køres på, befinder sig på arealet, der skal slås: Afgræns arealet, der ikke kan køres på, med en spærreflade.

6.4.6 Vandområde

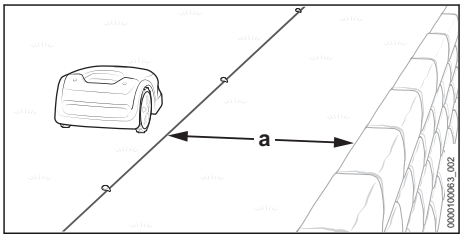
Der skal overholdes en større kabelafstand til vandområdet, hvis det ikke er afgrænset fra arealet, der skal slås, af en fast og mindst 10 cm høj forhindring.
Eksempler:
– Havdam
– Pool
– Å eller vandløb



► Læg afgrænsningshegnet ud parallelt med vandkanten i en afstand på a = 1 m.
► Hvis vandområdet befinder sig på arealet, der skal slås: Afgræns vandområdet med en spærreflade.

6.4.7 Nedfaldskanter

Der skal overholdes en større kabelafstand til nedfaldskanter, hvis de ikke er afgrænset fra arealet, der skal slås, af en fast og mindst 10 cm høj forhindring.
Eksempler:
– Trappe
– Støttemur
– Stejle skråninger

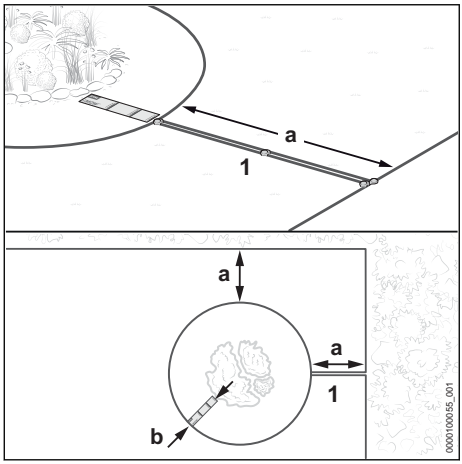


► Læg afgrænsningshegnet ud parallelt med nedfaldskanten i en afstand på a = 1 m.

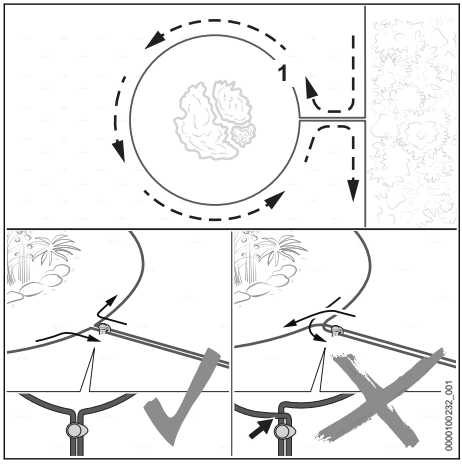
6.4.8 Spærreflade

Områder, der ikke må eller kan køres på, på arealet, der skal slås, skal afgrænses af en spærreflade.
Eksempler:
– Bed uden fast og mindst 10 cm høj kant
– Havedam eller pool uden fast og mindst 10 cm høj kant
– Forhindringer, som ikke må berøres
– Forhindringer, som ikke er tilstrækkeligt faste
– Forhindringer, der er lavere end 10 cm

For at opnå en stabil græsslåning skal spærreflader ikke have nogen former, som buer indad.



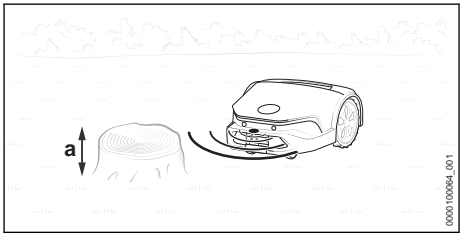
- Før afgrænsningshegnet (1) væk fra kanten i retning af spærrefladen. Sørg for, at følgende mål er overholdt for spærrefladen:
  – Minimumsafstanden til andre afgrænsningshegn a = 55 cm
  – Kabelafstand b = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) (for vandområder og nedfaldskanter b = 1 m)
  – minimal diameter for spærrefladen er 74 cm (længde: 2x iMOW® Ruler)



- Læg afgrænsningshegnet (1) ud rundt om det område, der skal afgrænses.
- Før afgrænsningshegnet (1) parallelt og tæt ved sig selv tilbage til kanten, uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.

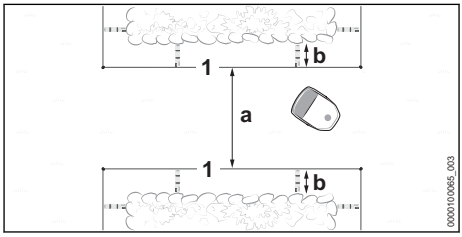
6.4.9 Fast forhindring

En fast forhindring skal ikke afgrænses af en spærreflade, hvis forhindringen er mindst 10 cm høj. Forhindringen registreres af en ultralydssensor og stødsensorerne.



- En fast forhindring med en højde på mindst a = 10 cm skal ikke afgrænses.

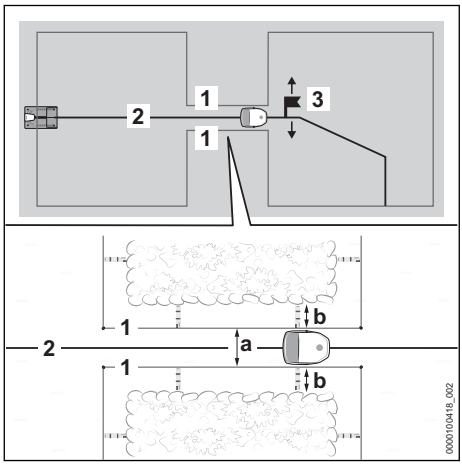
6.4.10 Smalle steder



Robotplæneklipperen kan køre på alle smalle steder, så længe der er en bestemt minimumsafstand (a) mellem afgrænsningshegnene (1).

- Før afgrænsningshegnet (1) som illustreret, og sørg for, at følgende mål er overholdt:
  – Minimumsafstanden mellem afgrænsningshegnene (1) på det smalle sted: a = 2 m
  – Hvis det smalle sted afgrænses yderligere af forhindringer til siden: Medtag en yderligere afstand på b = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler)
- Hvis afstanden mellem afgrænsningshegnene (1) er mindre end minimumsafstanden a = 2 m:
  Før en guide-wire i midten gennem det smalle sted.

Smalt sted med guide-wire



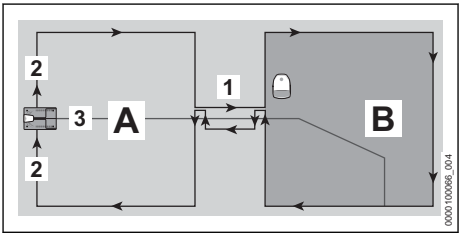
En guide-wire (2) fører robotplæneklipperen målrettet gennem smalle steder, så længe der er en bestemt minimumsafstand (a) mellem afgrænsningshegnene (1).

For at slutte ibrugtagning af skal der laves et startpunkt (3) bag forsnævringen, og det skal indstilles, hvor hyppigt der skal køres til den. Eller kan robotplæneklipperen ikke finde igennem forsnævringen. Der kan indstilles startpunkter i “MY iMOW®“-appen.

- ► Før afgrænsningshegnet (1) som illustreret, og sørg for, at følgende mål er overholdt:
- – Minimumsafstanden mellem afgrænsningshegnene (1) på det smalle sted: a = 55 cm
- – Hvis det smalle sted afgrænses yderligere af forhindringer til siden: Medtag en yderligere afstand på b = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler)
- ► Før guide-wiren (2) i midten af det smalle sted.
- ► Hvis afstanden til siden er mindre end b = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) skal der installeres en gyde for at kunne lede robotplæneklipperen til et yderligere areal, der skal slås, 🕮 6.4.11 eller for at kunne afgrænse området med det smalle sted fra arealet, der skal slås.

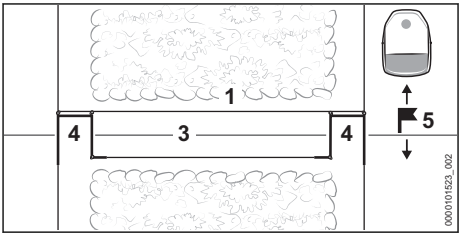
6.4.11 Gyde

Funktionsbeskrivelse



En gyde (1) kan bruges til målrettet at komme forbi smalle steder eller installere overkørsler. Gyden forbinder hovedarealet (A), der skal slås, med et yderligere areal (B), der skal slås.

Afgrænsningshegnet (2) føres uden afbrydelser. Her danner gyden overgangen fra hovedarealet (A), der skal slås, til det supplerende areal (B).



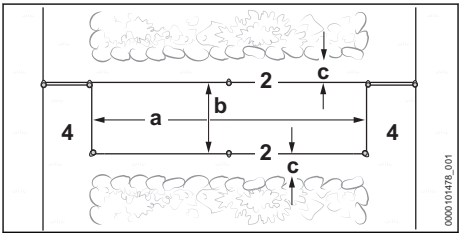
Kabelløkker (4) signalerer til robotplæneklipperen, at der er en gyde som begynder eller slutter.

Der skal lægges en guide-wire (3) ud i gyden.

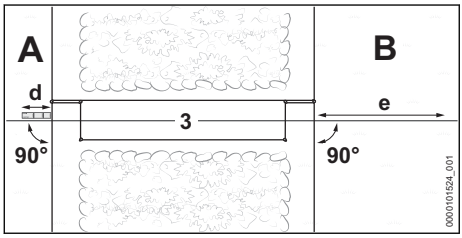
Efter en gyde er det tvingende nødvendigt at oprette et startpunkt (5) i områder, det skal slås (B). Ellers kan robotplæneklipperen ikke kom fra hovedarealet (A), der skal slås, gennem gyden til det supplerende areal (B). Der kan indstilles startpunkter, og hvor ofte der skal køres hen til dem, i “MY iMOW®“-appen.

Der slås ikke græs i en gyde.

Generelle angivelser

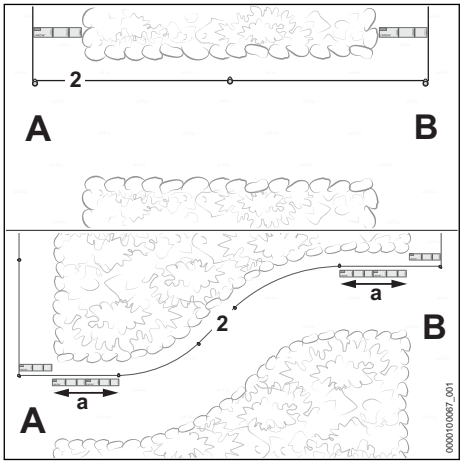


- Sørg for, at følgende betingelser er opfyldt:
  - Mindsteafstanden mellem kabelløkker (4) er mindst a = 74cm (længde: 2x iMOW® Ruler).
  - Afstanden mellem afgrænsningshegnene (2) er mindst b = 55 cm.
  - Afstanden til forhindringer til siden er mindst: c = 15 cm.

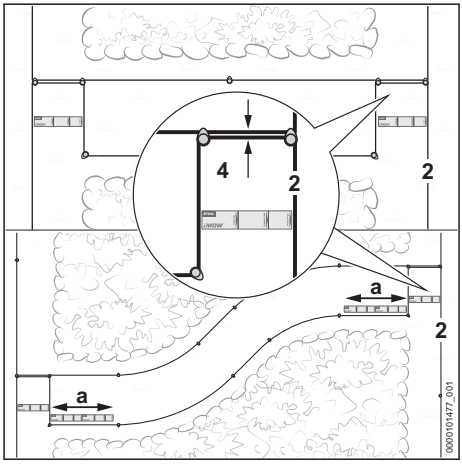


- Sørg for, at følgende betingelser er opfyldt:
  - Før guide-wiren (3) kan føres lige og retvinklet (90°) i forhold til gyden foran gyden i en længde på mindst d = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).
  - Guide-wiren (3) kan føres lige og retvinklet (90°) fra gyden til det supplerende område (B) i en længde på mindst e = 2 m.
- Hvis afstandene og længderne ikke kan overholdes, skal det supplerende areal (B) afgrænses fra hovedarealet (A), og der installeres et sekundært areal.

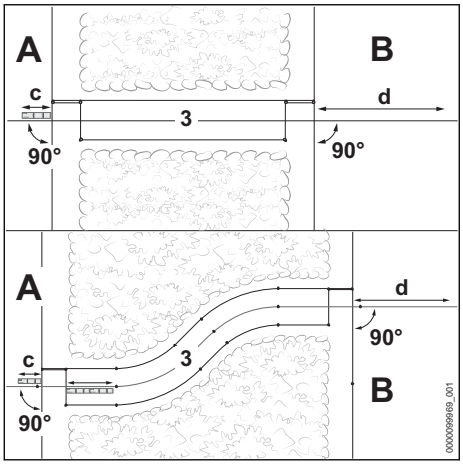
Udlægning af gyde



- Før afgrænsningshegnet (2) som vist fra hovedarealet (A) til det supplerende areal (B).
- Hvis gyden føres i en bue: Før afgrænsningshegnet (2) i en længde på a = 74 cm (længde: 2x iMOW® Ruler) ved begyndelsen og ende af gyden og i en ret vinkel (90°) til areal, der skal slås.
- Før afgrænsningshegnet (2) med uret rundt om det supplerende areal (B) og tilbage til gyden.



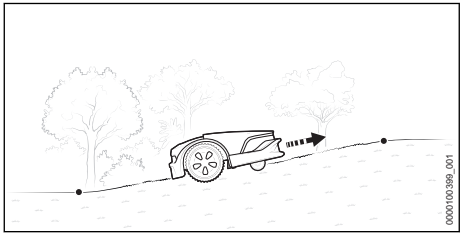
- Før afgrænsningshegnet (2) parallelt i en længde på 37 cm (Længde: 1x iMOW® Ruler) og tæt ved sig selv tilbage til kanten, uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.
- Før afgrænsningshegnet (2) i en afstand på mindst 55 cm parallelt i retning af hovedarealet (A).
- Før afgrænsningshegnet (2) parallelt i en længde på 37 cm (Længde: 1x iMOW® Ruler) og tæt ved sig selv tilbage til hovedarealet (A), uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.
- Hvis gyden føres i en bue: Før afgrænsningshegnet (2) i en længde på a = 74 cm (længde: 2x iMOW® Ruler) ved begyndelsen og ende af gyden og i en ret vinkel (90°) til areal, der skal slås.
- Til hegnet til hovedarealet (A).



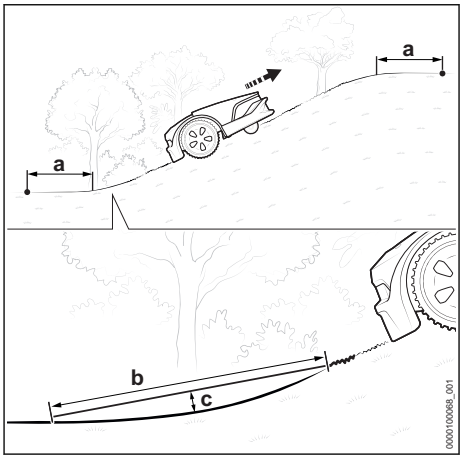
- Før guide-wiren (3) på hovedarealet (A) lige og retvinklet (90°) i forhold til gyden i en længde på mindst c = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).
- Før guide-wiren i midten af gyden.
- Før guide-wiren (3) lige og retvinklet (90°) efter gyden til det supplerende område (B) i en længde på mindst d = 2 m.

6.4.12 Stigning/fald

Robotplæneklipperen kan køre og klippe græs på stigninger op til 45 %. Med iMOW®-traktionshjul kan der køres og slås græs på stigninger op til 55 %. iMOW®-traktionshjul fås som tilbehør.



- Hvis der er en stigning / et fald på op til 27 % inden for arealet, der skal slås: Læg afgrænsningshegnet ud som normalt.

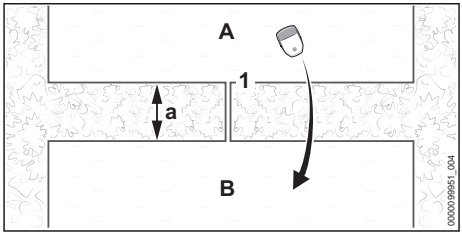


- Hvis der er en stigning / et fald på mere end 27 % inden for arealet, der skal slås: Læg afgrænsningshegnet ud før og efter stigningen / faldet med en afstand på a = mindst 1,20 m.
- For at robotplæneklipperen kan køre på overgangen mellem flade og stigning / fald, skal overgangens radius være, så der i en længde b = 1 m ikke overskrides en afstand til bunden på c = 10 cm.

6.4.13 Sekundært areal

Robotplæneklipperen kan ikke selv køre hen til et sekundært areal. Robotplæneklipperen skal placeres på det sekundære areal af kunden.

Der må ikke være lagt nogen guide-wire ud på et sekundært areal.



- Før afgrænsningshegnet (1) fra hovedarealet (A) til det sekundære areal (B), og læg det ud.
  Minimumsafstanden til afgrænsningshegnene a = 74 cm (længde: 2x iMOW® Ruler)
- Sørg for, at længden af afgrænsningshegnet (1) ikke overstiger 850 m.

► Før afgrænsningshegnet (1) parallelt og tæt sammen tilbage til arealet (A), der skal slås, uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.

6.4.14 Lille areal, der skal slås

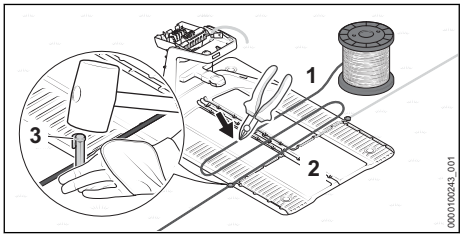
Hvis arealet, der skal slås, er lille, og der kræves mindre end 20 m afgrænsningshegn, skal modulet STIHL AKM 100 til små arealer anvendes.

STIHL AKM 100 stabiliserer kabelsignalet og koblet sammen med afgrænsningshegnet med kabelforbindere.

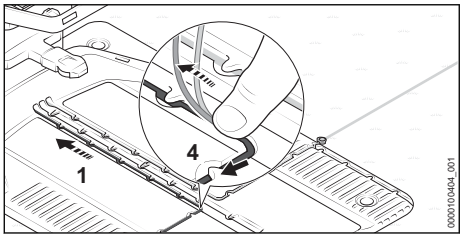
6.5 Afsluttende udlægning af afgrænsningshegnet

6.5.1 Afsluttende udlægning af afgrænsningshegnet

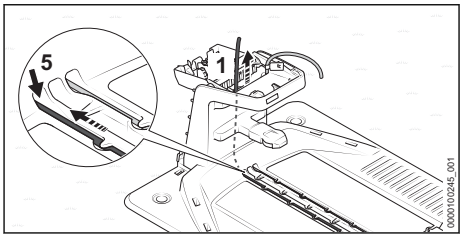
Dockingstation ved kanten af arealet, der skal slås, dockingstation ved kanten af plænen



► Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (2) med et fikseringssøm (3).
► Mål med afgrænsningshegnet (1) to sider af bundpladen (2) ud, og afkort derefter afgrænsningshegnet (1) med en skævbider.

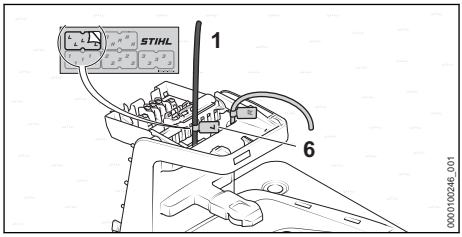


► Før afgrænsningshegnet (1) gennem bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene (4).



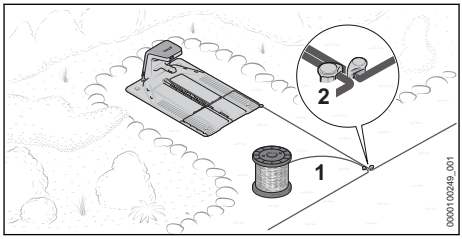
► Sæt afgrænsningshegnet (1) ind i venstre gennemføring (5), og før det efter.

Kablets ende (1) skubbes inden i dockingstationen opad.

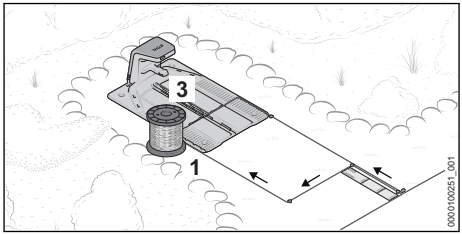


► Markér kablets ende (1) i nærheden på huset med den passende kabelmarkør (6).

Dockingstationen er uden for arealet, der skal slås

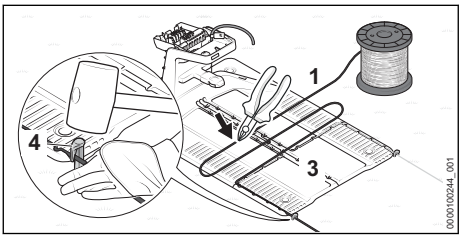


► Før afgrænsningshegnet (1) tæt forbi der afgrænsningshegn, der allerede er lagt, og fastgør det med et fikseringssøm (2).

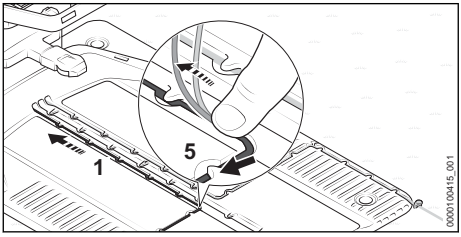


► Før afgrænsningshegnet (1) tæt og parallelt ved det andet afgrænsningshegn i en afstand på 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) tilbage til arealet, der skal slås, uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.

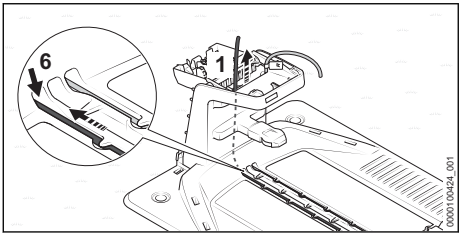
► Før afgrænsningshegnet (1) tilbage til kanten og videre til bundpladen (3).



► Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (3) med et fikseringssøm (4).
► Mål med afgrænsningshegnet (1) to sider af bundpladen (3) ud, og afkort derefter afgrænsningshegnet (1) med en skævbider.

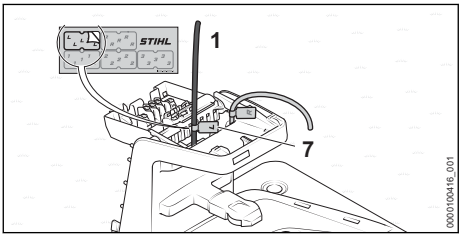


► Før afgrænsningshegnet (1) gennem bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene (5).



► Sæt afgrænsningshegnet (1) ind i venstre gennemføring (6), og før det efter.

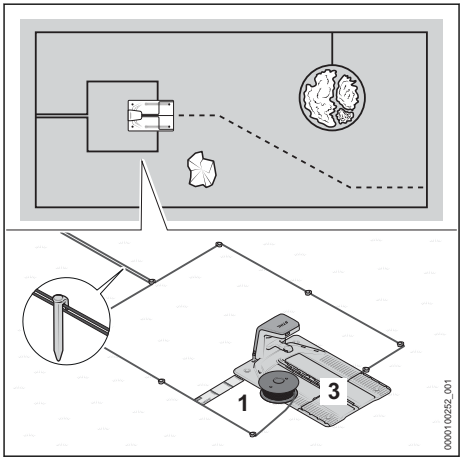
Kablets ende (1) skubbes inden i dockingstationen opad.



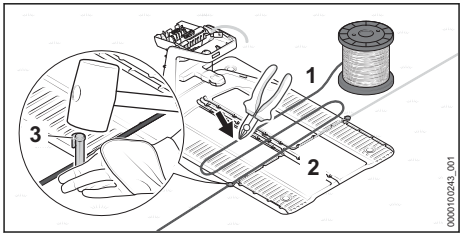
► Markér kablets ende (1) i nærheden på huset med den passende kabelmarkør (7).

Ved afslutningen af ibrugtagningen er det påkrævet at oprette et startpunkt på arealet, der skal slås. Ellers kan robotplæneklipperen ikke finder arealet, der skal slås. Der kan indstilles startpunkter, og hvor ofte der skal køres hen til dem, i "MY iMOW®"-appen.

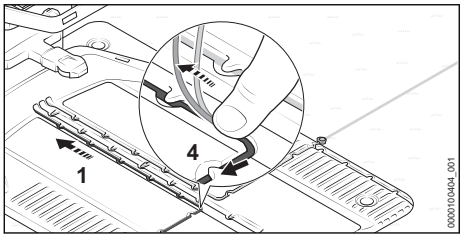
Opstilling af dockingstationen i midten af arealet, der skal slås



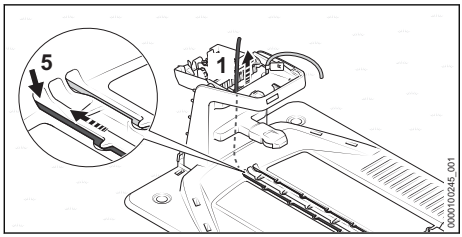
► Før afgrænsningshegnet (1) tæt forbi det afgrænsningshegn, der allerede er lagt.
► Før afgrænsningshegnet (1) tæt og parallelt ved det andet afgrænsningshegn tilbage til arealet, der skal slås, uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.
► Før afgrænsningshegnet (1) i en afstand på 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) rundt om bundpladen (3) fremad.



► Fastgør afgrænsningshegnet (1) direkte til bundpladen (2) med et fikseringssøm (3).
► Mål med afgrænsningshegnet (1) to sider af bundpladen (2) ud, og afkort derefter afgrænsningshegnet (1) med en skævbider.

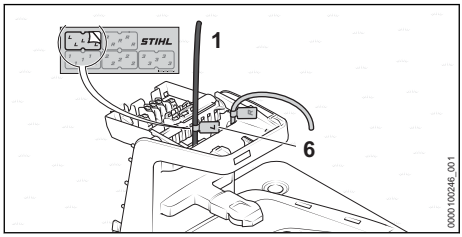


► Før afgrænsningshegnet (1) gennem bundpladen, så det ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene (4).



► Sæt afgrænsningshegnet (1) ind i venstre gennemføring (5), og før det efter.

Kablets ende (1) skubbes inden i dockingstationen opad.



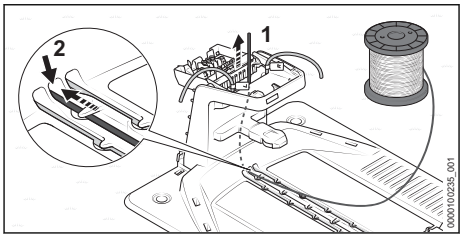
► Markér kablets ende (1) i nærheden på huset med den passende kabelmarkør (6).

6.6 Udlægning af guide-wire

6.6.1 Udlægning af guide-wire

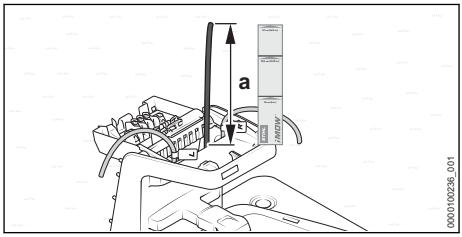
Allerede når afgrænsningshegnet lægges ud, skal alle guide-wirers positioner tages i betragtning.

► Vær opmærksom på generelle angivelser til at føre guide-wiren 🕮 6.4.2.

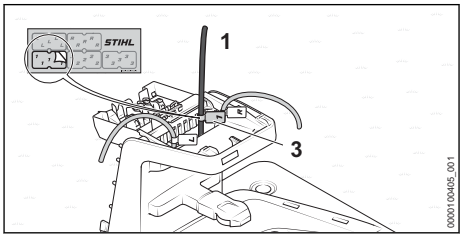


► Sæt enden af guide-wiren (1) ind i gennemføringen (2) i midten, og før den efter.

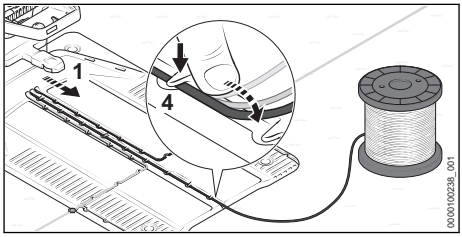
Guide-wiren (1) skubbes inden i dockingstationen opad.



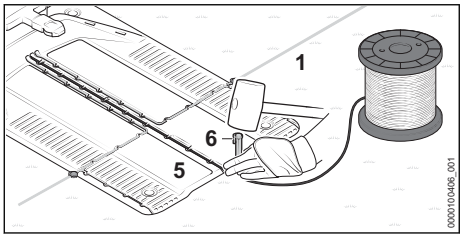
► Før guide-wiren (1) så langt efter, at den får en længde, der stikker a = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler) ud opad.



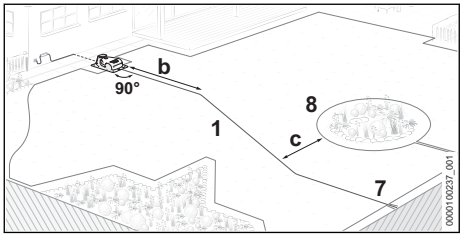
► Markér guide-wiren (1) i nærheden på huset med den passende kabelmarkør (3). Markeringen letter den senere tilslutning til den rigtige klemme.



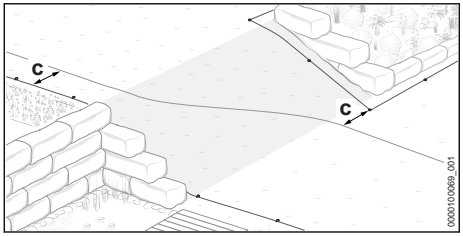
► Før guide-wiren (1) gennem bundpladen, så den ligger fladt i kabelkanalen og holdes fast af krogene (4).



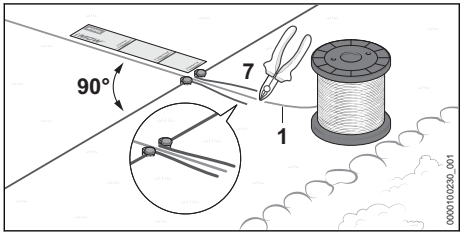
► Fastgør guide-wiren (1) direkte til bundpladen (5) med et fikseringssøm (6).



► Før guide-wiren (1) lige og retvinklet (90°) fra dockingstationen ud på det areal, som skal slås, i en længde på b = 2 m.
► Før guide-wiren (1) til kabelløkken (7) i kanten af arealet, der skal slås. Afstanden til det indkredsende afgrænsningshegn (8) skal være mindst c = 27,5 cm.

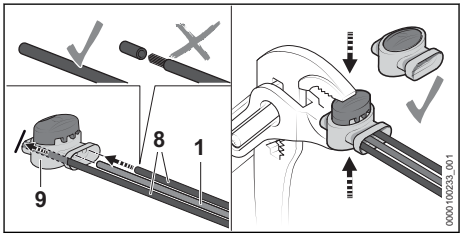


► Før guide-wiren diagonalt ved skråninger. Afstanden til afgrænsningshegnet skal være mindst c = 27,5 cm.

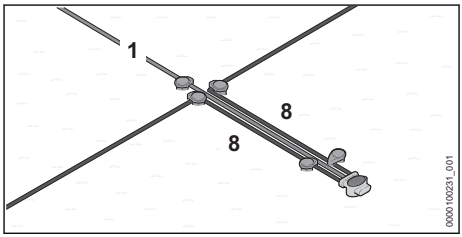


► Før guide-wiren (1) lige og retvinklet (90°) til kabelløkken (7) i en længde på mindst e = 37 cm (længde: 1x iMOW® Ruler).

► Før guide-wiren (1) gennem midten af kabelløkken (7).
► Klip guide-wiren (1) over i enden af kabelløkken (7) med en skævbider, og giv alle kabelender den samme længde.



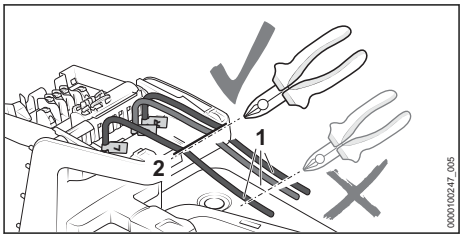
► Sæt enderne af afgrænsningshegnene (8) og guide-wiren (1) i kableforbinderen (9) indtil anslag.
Kablernes ender må ikke afisoleres.
► Tryk kabelforbinderen (1) sammen med en tang indtil anslag.



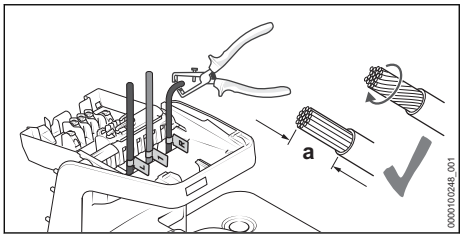
► Før afgrænsningshegnene (8) og guide-wiren (1) parallelt og tæt ved sig selv, uden at kablerne krydser hinanden.
► Fastgør kablerne med yderligere fikseringssøm.

6.7 Elektrisk tilslutning af dockingstationen

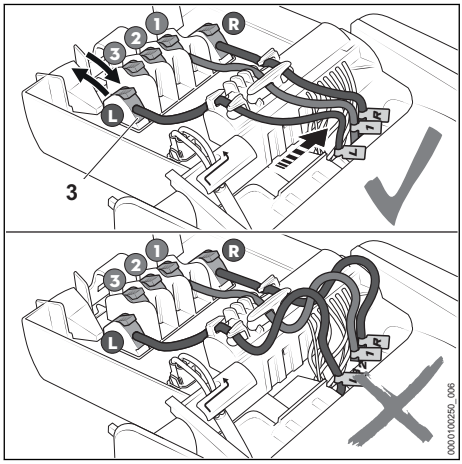
6.7.1 Tilslutning af afgrænsningshegnet og guide wiren



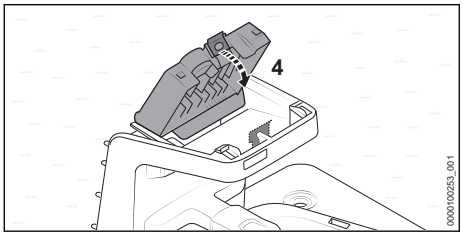
► Spænd kabelenderne (1) let langs kanten, og afkort dem med en skævbider (2).



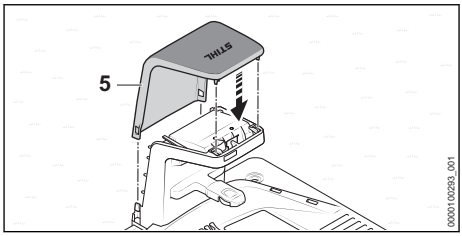
- Afisoler kabelenderne i en længde på a = 10 mm.
- Sno kabeltrådene, så er ikke er nogen enkelte kabeltråde, der stikker ud.



- Tildel kabelenderne med påskrift til de pågældende klemmer.
- Klap tapperne (3) til de pågældende klemmer bagud.
- Før den afisolerede kabelende ind i den pågældende klemme, og klap igen tappen (3) fremad for at lukke den.
- Fastgør afgrænsningshegn og guide-wire i kabelholderne som illustreret, og tryk dem til højre.

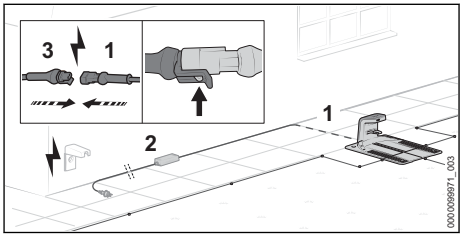


- Klap overdækningen (4) fremad.
  Overdækningen (4) går hørbart og mærkbart i indhak.

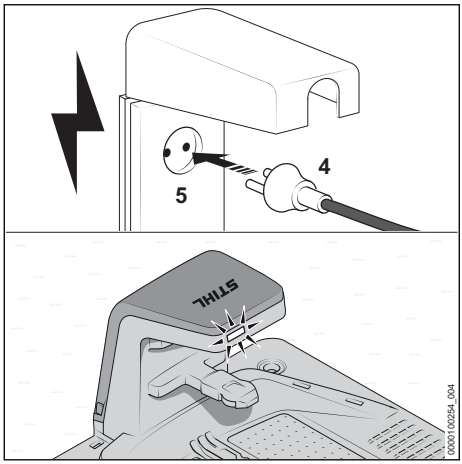


- Sæt kappen (5) på.
  Kappen (5) går hørbart i indhak.

6.7.2 Udlægning af ladekablet og tilslutning af netdelen



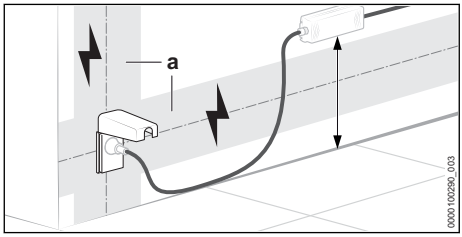
- Før ladekablet (1) hen til netdelens (2) placering.
- Vælg en placering til netdelen (2), så følgende betingelser opfyldes:
  - Netdelen (2) og tilslutningsledningen befinder sig uden for arealet, der skal slås.
  - Der befinder sig en egnet stikdåse inden for netdelens (2) rækkevidde.
  - Netdelen (2) ligger på et underlag, der er plant og ikke fugtigt i længere tid.
  - Netdelen (2) er anbragt hævet over jorden, hvis den kan udsættes for længerevarende fugtighed.
  - Hvis det er muligt: Placeringen er beskyttet mod vejrpåvirkninger og i skygge.
- Før ladekablet, så følgende betingelser opfyldes:
  - Ladekablet (1) befinder sig uden for arealet, der skal slås.
  - Ladekablet (1) er ført, så ingen personer kan snuble over det.
  - Ladekablet (1) er ikke spændt eller viklet ind.
  - Ladekablet (1) er helt viklet ud og ligger ikke under dockingstationen.
  - Ladekablet (1) ligger ikke i længere tidsrum på vådt underlag.
- Forbind ladekablet (1) med stikket (3) fra netdelen (2), så det sidder helt korrekt.



► Sæt netstikket (4) i en korrekt installeret stikdåse (5).
LED'en på dockingstationen lyser grønt.

6.7.3 Montering af netdelen på en væg

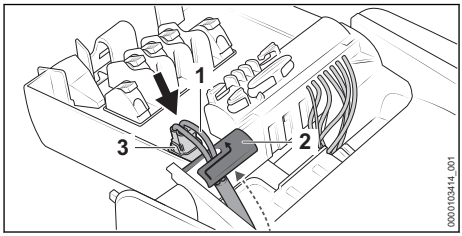
Netdelen kan monteres på en væg.



► Montér netdelen, så følgende betingelser opfyldes:
– Egnet fastgørelsesmateriale er anvendt.
– Netdelen er vandret.
Følgende afstande er overholdt:
– Netdelen befinder sig uden for området (a) af mulige elinstallationer.
– Der befinder sig en egnet stikdåse inden for netdelens rækkevidde.
– Hvis det er muligt: Placeringen er beskyttet mod vejrpåvirkninger og i skygge.

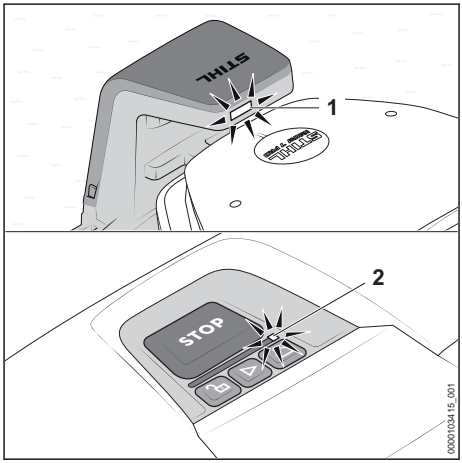
6.8 Opladning af robotplæneklipperen

6.8.1 Opladning af robotplæneklipperen



► Skub robotplæneklipperen ind i dockingstationen indtil anslag.
Robotplæneklipperen udfører en systemstart og lades op.

Opladningstiden afhænger af forskellige faktorer, f.eks. af batteriets eller af omgivelsernes temperatur. Overhold de anbefalede temperaturområder for at få en optimal ydeevne, 📖 17.7.

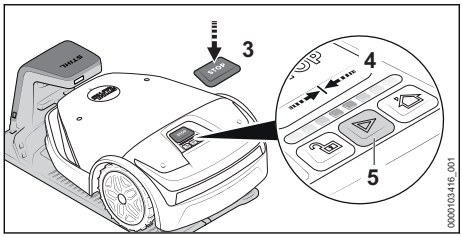


LED'en (1) på dockingstationen blinker hvidt. På robotplæneklipperens lysstriber blinker den ene LED (2) hvidt.

Efter den første opladning lader robotplæneklipperen efterfølgende automatisk op, så snart den efter at have slået græs vender tilbage til dockingstationen.

Energieffektiv opladning

For at lade robotplæneklipperens batteri op med så lavt energibehov som muligt kan alle robotplæneklipperens og dockingstationens ikke-nødvendige ekstrafunktioner ud over opladningsfunktionen deaktiveres.



- Hvis "Adgangsfunktioner" er aktiveret i "MY iMOW®"-appen: Deaktiver "Adgangsfunktioner".

Tryk følgende tastekombination i rækkefølge:
- Tryk på "STOP" (3).
  Robotplæneklipperen stoppes og spærres
- Hold "STOP" (3) inde, indtil lysstriberne (4) lyser fuldstændigt rødt.
- Tryk på "STOP" (3).
  Lysstriberne (4) blinker to gange. Robotplæneklipperens maskinlås er aktiveret.
- Hold "STOP" (3) inde, indtil lysstriberne (4) lyser fuldstændigt rødt og til sidst blinker rødt to gange.
  Tilstanden "energieffektiv opladning" er aktiveret. Robotplæneklipperens batteri lades helt op. Alle ekstrafunktioner er deaktiverede.

Efter opladningen skal robotplæneklipperen aktiveres, så den igen er klar til brug:
- Tryk på tasten "START" (5).
  Robotplæneklipperen er klar til brug.

7 Lukning af Bluetooth®-grænseflade

7.1 Konfiguration af Bluetooth®-interface

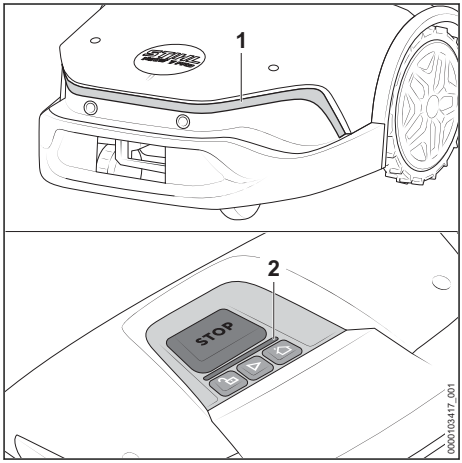
Robotplæneklipperen udsender regelmæssigt et Bluetooth®-signal for at kunne komme i forbindelse med en mobil slutenhed.

For at kunne bruge robotplæneklipperen skal den trådløse Bluetooth®-interface sikres med en adgangskode via appen “MY iMOW®”.
- Download “MY iMOW®“-appen i din mobile slutenheds appbutik, og opret en Account.
- Tllføj robotplæneklipperen til kontoen.
- Følg anvisningerne på skærmen, og beskyt Bluetooth®-forbindelsen med en adgangskode.
  Når der er blevet tildelt en adgangskode, er den mobile slutenhed autoriseret til at styre og konfigurere robotplæneklipperen.

Der kan autoriseres en slutenhed til ved at indtaste den valgte adgangskode. Robotplæneklipperen er på den måde sikret mod autoriseret tilgang.

8 Lysmønster på robotplæneklipperen og dockingstationen

8.1 Lysstriber på robotplæneklipperen



Lysstriberne (1 og 2) viser robotplæneklipperens status og fejl.

Den forreste lysstribe (1) er kun aktiv under en statusændring og lyser i 20 sekunder.
Hvidt lysmønster:
– Ingen aktiv klipning.
– En LED til højre udvendigt pulserer hvidt: Robotplæneklipperen befinder sig i dockingstationen og er driftsklar.
– En LED til højre udvendigt blinker hvidt: Robotplæneklipperen befinder sig i dockingstationen og lades op.

Grønt lysmønster:
– Klipningen er aktiv.
– Den bageste lysstribe (2) viser, hvor langt klipningen er nået.

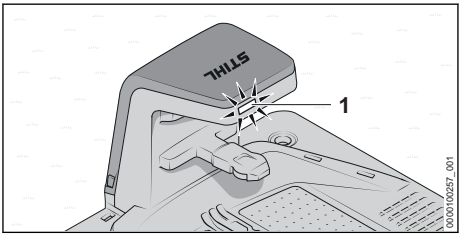
Rødt lysmønster:
– En LED til højre udvendigt pulserer rødt: Maskinlåsen er aktiveret.
– Fejlmelding.

Blåt lysmønster – på den bageste lysstribe (2):
– Robotplæneklipperen får en systemopdatering.

Hvidt løbende lys fra venstre mod højre:
– Robotplæneklipperen starter igen eller kontrollerer sit system.

Hvis “Omgivelsesanimation“ er aktiveret via “MY iMOW®“-appen, lyser den forreste lysstribe (1) konstant hvidt, når robotplæneklipperen er i bevægelse. Når status ændres, forsvinder “Omgivelsesanimation“ i 20 sekunder.

8.2 LED'en på dockingstationen



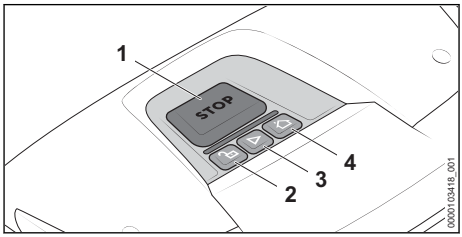
LED'en (1) viser dockingstationens status og fejl.
LED'en (1) lyser hvidt:
– Dockingstationen er klar til brug.
LED (1) blinker hvidt:
– Robotplæneklipperen lades op.
LED (1) pulserer hvidt:
– Robotplæneklipperen befinder sig i dockingstationen og er klar til drift.
LED'en (1) lyser grønt:
– Robotplæneklipperen befinder sig ikke i dockingstationen, og dockingstationen fungerer korrekt.
LED'en (1) lyser rødt:
– Der er en fejl.
LED'en (1) lyser blåt:
– Kommunikation med robotplæneklipperen.

Anvendelse af dockingstationen i teamet

Ved anvendelse i team er dockingstationens statusvisning udvidet med følgende lysmøntre:
LED'en (1) lyser grønt:
– Robotplæneklipperen befinder sig ikke i dockingstationen.
– Det er master-dockingstationen (team 1)
– Guide-wirerne og afgrænsningshegnet er rigtigt lagt ud og tilsluttet, og tildelingen af robotplæneklipperen til dockingstation lykkedes.
LED (1) pulserer grønt:
– Robotplæneklipperen befinder sig ikke i dockingstationen.
– Det er dockingstationen (team 2) eller (team 3).
– Guide-wirerne og afgrænsningshegnet er rigtigt lagt ud og tilsluttet, og tildelingen af robotplæneklipperen til dockingstation lykkedes.

9 Betjening og indstilling af robotplæneklipperen

9.1 Betjeningsfelt



Robotplæneklipperens grundfunktioner kan betjenes med tryktasterne (1 til 4). Det fulde udvalg af funktioner er tilgængelig med “MY iMOW®“-appen.

Start klipningen
► Tryk på "START" (3).
Robotplæneklipperen starter med at slå græs og vender efterfølgende automatisk tilbage til dockingstationen.

Stop af med at slå græs, og spær robotplæneklipperen
► Tryk på "STOP" (1).
Robotplæneklipperen og klippemekanismen stopper. Robotplæneklipperen spærres.

Send robotplæneklipperen til dockingstationen
► Tryk på "Hus" (4).
Robotplæneklipperen kører tilbage til dockingstationen.

Oplåsning af robotplæneklipperen
► Tryk på "Lås" (2).
► Tryk på den viste tastekombination.

Åbn informationer
► Tryk på "Lås" (2).
Robotplæneklipperen afgiver akustiske informationer om den aktuelle status.

9.2 "MY iMOW®"-appen

For at kunne bruge robotplæneklipperen smart og nemt er det nødvendigt at bruge appen “MY iMOW®“. Robotplæneklipperen kan betjenes og indstilles med “MY iMOW®“-appen.

Robotplæneklipperen kan forbindes til en mobil slutenhed via en trådløs netværksforbindelse

(WiFi) og mobilnetværksforbindelsen eller via Bluetooth®. Robotplæneklipperen kan betjenes og indstilles fra en computer med web-appen “MY iMOW®“.

Hovedfunktioner
- Start og stop af klipningen
- Klippeplan
  - Indstil tid til klipning[11] (via en assistent eller manuelt).
  - Oprettelse af startpunkter (valgfrit)
  - Udvælgelse af zoner (valgfrit)
- Indstilling af klippehøjde
- Adgang til enhed
  - Konfigurer PIN-beskyttelse
  - Indstil hjemmeområde
  - Indstil alarm
- Tænd kantoptimering
- Foretag kontrol af kabelsignal
- Tænd omgivelsesanimation
- Tænd påmindelse "Kontrollér klinger"
- Fjernadgang til robotplæneklipperen med trådløs forbindelse (WiFi)
- Fjernadgang til robotplæneklipperen med en mobilnetværksforbindelse
- Hjælpestilling

Anvendelse af robotplæneklippere i team
Til Team-drift skal følgende indstillinger til robotplæneklipperen laves:
- Fastsæt klippehøjde
- Opret klippeplan, og fastsæt tidszone
- Indstil regnsensor
- Definition af startafstand

Indstillingerne til klippeplanen, klippehøjden og tidszonen skal være identiske for alle robotplæneklippere i teamet. Indstillingerne skal foretages individuelt til alle robotplæneklippere.

Følgende indstillinger i appen "MY iMOW®" er begrænset i Team-funktionen:
- Kontrol af wiresignal (kun muligt med den robotplæneklipper, der er forbundet med master-dockingstationen (team 1))

Følgende indstillinger i appen "MY iMOW®" er ikke tilgængelige i Team-funktionen:
- Valg af zoner
- Oprettelse af startpunkter

Oplysninger om integration i hjemmenetværket

iMOW® kan integreres separat fra personlige enheder i hjemmenetværket for at øge datasikkerheden. Eksisterende WiFi-routere giver mulighed for at opsætte et separat ekstra netværk til dette formål, f.eks. et WiFi-netværk til IoT-enheder eller et gæste-WiFi-netværk. Der er ingen forbindelse til personlige data og enheder i disse.

WiFi-forbindelsen skal beskyttes med en adgangskode. Adgangskoden må ikke videregives til tredjepart.

Opsætningen af WiFi-forbindelserne og routerens funktionalitet afhænger af routerens producent.

9.3 STIHL connected

De vigtigste indstillinger kan foretages fra en desktop-computer via STIHL connected Portal eller fra en mobil slutenheden via STIHL connected-appen.

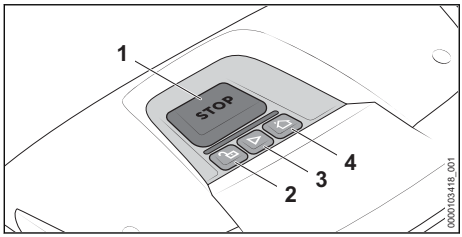
Robotplæneklipperen kan forbindes til en desktop-computer eller en mobil slutenhed via en trådløs netværksforbindelse (WiFi) og mobilnetværksforbindelse.

Funktionsomfanget er delvist begrænset i forhold til appen "MY iMOW®".

Hovedfunktioner
- Flådeadministration
- Start og stop af klipningen
- Klippeplan
- Indstilling af klippehøjde
- Status, analyse og rapportering
- Fjernadgang til robotplæneklipperen med trådløs forbindelse (WiFi)
- Fjernadgang til robotplæneklipperen med en mobilnetværksforbindelse
- Hjælpestilling

[11] Klippetiderne skal tilpasses de lokale forhold og vejret. For at undgå spor i plænen hjælper det at reducere klippetiden i perioder med lav græsvækst. Lad ikke robotplæneklipperen klippe i frostvejr for at undgå at beskadige plænen.

9.4 Anvendelse af PIN-beskyttelse



Trykknapperne (3 og 4) kan beskyttes med en pinkode. Hvis PIN-beskyttelsen er aktiv kan robotplæneklipperen ikke længere betjenes direkte på tasterne. PIN-beskyttelsen konfigureres direkte via appen "MY iMOW®".

Tryktasterne "STOP" (1) og "LÅS" (2) er undtaget fra PIN-beskyttelsen. Robotplæneklipperen kan også stoppes under aktiv PIN-beskyttelse.

Betjening af robotplæneklipper med aktiv PIN-beskyttelse

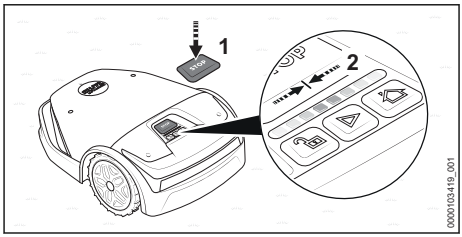
- ► Tryk på "STOP" (1).
- ► Tryk på "Lås" (2).
- ► Tryk på trykknapperne "START" (3) eller "HUS" (4), som lyser op.
- ► Angiv pinkoden med de trykknapper (2 til 4), som lyser op.
  Ved korrekte angivelser bliver PIN-beskyttelsen ophævet i 60 sekunder.
- ► Tryk på den ønskede trykknap for at starte klipningen (3) eller for at sende robotplæneklipperen til dockingstationen (4).
  Hvis der ikke trykkes på nogen af trykknapperne, eller der angives en forkert pinkode, udfører robotplæneklipperen efter 60 sekunder sin aktuelle handling.

10 Stop af robotplæneklipperen og aktivering af maskinlåsen

10.1 Stop af robotplæneklipperen og aktivering af maskinlåsen

ADVARSEL

- Hvis robotplæneklipperens ikke stopper og aktiverer maskinlåsen, som beskrevet i denne brugsvejledning, kan robotplæneklipperen gå utilsigtet i gang. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  - ► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen under transport, opbevaring, rengøring, vedligeholdelse, reparation eller ved ændret eller usædvanlig opførsel.



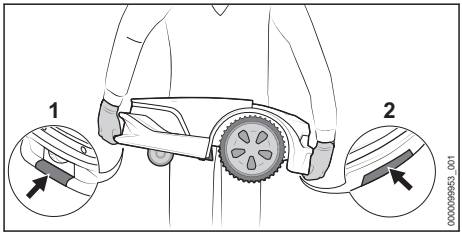
- ► Tryk på "STOP" (1).
  Robotplæneklipperen stoppes og spærres.
- ► Hold "STOP" (1) inde, indtil lysstriberne (2) lyser fuldstændigt rødt.
- ► Tryk på "STOP" (1).
  Lysstriberne (2) blinker to gange. Robotplæneklipperens maskinlås er aktiveret. Robotplæneklipperen kan transporteres, opbevares, rengøres og vedligeholdes.

11 Transport

11.1 Transport af robotplæneklipperen

- ► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.

Sådan bæres robotplæneklipper



- ► Hav arbejdshandsker på af modstandsdygtigt materiale.
- ► Løft robotplæneklipperen i det forreste gribested (1) og bagerste gribested (2).

Transport af robotplæneklipperen i et køretøj

- Sørg for at sikre robotplæneklipperen, så den hverken vælter eller kan flytte sig.

11.2 Transport af batteriet

Batteriet er indbygget i robotplæneklipperen og må kun afmonteres af en STIHL-forhandler.

- Kontrollér, at batteriet er i sikkerhedskonform tilstand.
- Pak batteriet ind, så det ikke kan bevæge sig inde i emballagen.
- Emballagen skal sikres, så den ikke kan flytte sig.

Batteriet er underlagt kravene for transport af farligt gods. Batteriet er klassificeret som UN 3480 (litium-ion-batterier) og er blevet kontrolleret iht. FN-håndbogen angående kontroller og kriterier, del III, afsnit 38.3.

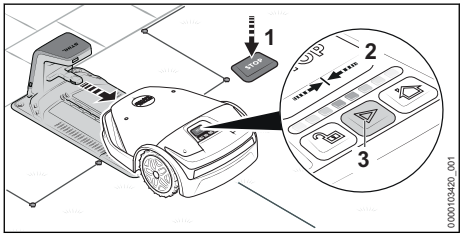
Transportbestemmelserne findes på www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Opbevaring

12.1 Klargøring af robotplæneklipperen til opbevaring

STIHL anbefaler ved længere driftspauser, f.eks. vinterpause, at sætte robotplæneklipperen i “dvale“. “Dvale“ deaktiverer alle robotplæneklipperens ikke-nødvendige ekstrafunktioner og sørger for, at batteriet har en lille ladning.

- Hvis "Adgangsfunktioner" er aktiveret i appen "MY iMOW®": Deaktiver "Adgangsfunktioner".
- Hvis robotplæneklipperens opladningsniveau er under 50 %: Oplad robotplæneklipperen, indtil opladningsniveauet er over 50 %.



- Tag robotplæneklipperen ud af dockingstationen.

Tryk følgende tastekombination i rækkefølge:

- Tryk på "STOP" (1).
  Robotplæneklipperen stoppes og spærres.
- Hold "STOP" (1) inde, indtil lysstriberne (2) lyser fuldstændigt rødt.
- Tryk på "STOP" (1).
  Lysstriberne (2) blinker to gange. Robotplæneklipperens maskinlås er aktiveret.
- Hold "STOP" (1) inde, indtil lysstriberne (2) lyser fuldstændigt rødt og til sidst blinker rødt to gange.
  Tilstanden “Dvale“ er aktiveret. Alle ekstrafunktioner er deaktiverede.

Efter vinterpausen skal robotplæneklipperen aktiveres, så den igen er klar til brug:

- Placér robotplæneklipperen på arealet, der skal slås.
- Tryk på "START" (3).
  Tilstanden “Dvale“ er deaktiveret, og robotplæneklipperen er klar til drift igen.

12.2 Opbevaring af robotplæneklipperen

- Opbevar robotplæneklipperen, så følgende betingelser opfyldes:
  - Robotplæneklipperen er utilgængelig for børn.
  - Robotplæneklipperen er ren og tør.
  - Robotplæneklipperen er i et lukket rum.
  - Robotplæneklipperens batteri er ladet op.
  - Robotplæneklipperen opbevares ikke uden for de angivne temperaturgrænser, 📖 17.6.
  - Robotplæneklipperen kan ikke vælte.
  - Robotplæneklipperen kan ikke rulle væk.
  - Robotplæneklipperen står vandret på hjulene.
  - Der er ikke lagt nogen genstande på robotplæneklipperen.

Robotplæneklipperen kan også opbevares i en vægholder. Vægholderen kan fås som tilbehør.

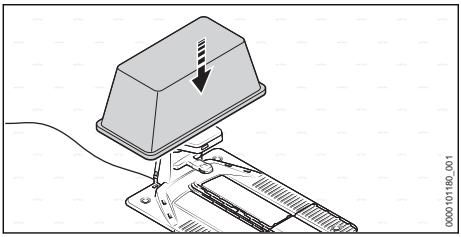
BEMÆRK

- Hvis robotplæneklipperen ikke opbevares som beskrevet i denne brugsvejledning, kan batteriet blive dybdeafladet og dermed blive så beskadiget, at det ikke kan repareres.
  - Oplad robotplæneklipperens batteri før opbevaring.

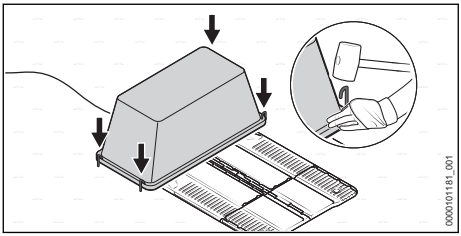
12.3 Opbevaring af dockingstationen, ladekablet og netdelen

I tilfælde af længere driftspauser, f.eks. vinterpause, kan dockingstationen, ladekablet og netdelen blive stående på arealet, der slås.

- Træk netstikket ud af netdelen.
- Beskyt netstikket mod vejrpåvirkninger.
- Rengør alle komponenter.



► Dæk dockingstationen af, f.eks. med en stor spand eller en murerbalje.



► Fastgør spand eller murerbalje med pløkker.

Demontering af dockingstationen, ladekablet og netdelen

Til opbevaring på vægholderen, der fås som tilbehør, eller hvis det ikke er muligt at dække af, kan dockingstationen, ladekablet og netdelen også afmonteres.

► Træk netstikket ud af netdelen.
► Rengør alle komponenter.
► Afbryd ladekablets forbindelse til dockingstationen og netdelen.
► Afmontér netdelen, og rul tilslutningsledningen op.
► Afbryd afgrænsningshegnets og guide-wirens forbindelse til dockingstationen.
► Beskyt kabelenderne mod korrosion ved at fedte dem ind, og beskyt den mod vejrpåvirkninger.
► Afmonter dockingstationen.

13 Rengøring

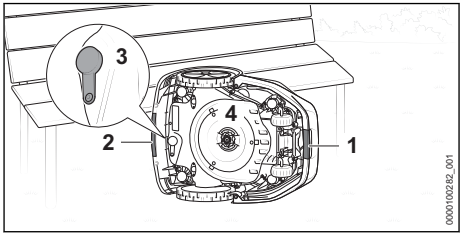
13.1 Rengøring af robotplæneklipperen

ADVARSEL

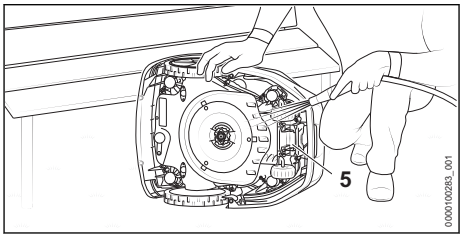
■ Skærekanterne på klingerne er skarpe. Brugeren kan skære sig.
► Hav arbejdshandsker på af modstandsdygtigt materiale.

Rengør robotplæneklipperen regelmæssigt. Rengøringsintervallet afhænger af driftsbetingelserne og kan påvirkes af luftfugtighed, græsart og græsvækst.

► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.



► Grib fast i robotplæneklipperen i det forreste gribested (1) og bagerste gribested (2).
► Stil robotplæneklipperen sidelæns op, og sørg for, at den ikke kan vælte.
► Kontrollér diagnoseportens propper (3) for skader, og om de sidder ordentlig fast.
► Hvis knivskiven (4) er kraftigt tilsmudset: Afmonter knivskiven (4).



► Løsn snavs med en træstav eller en blød børste. Anvend pH-neutralt rengøringsmiddel ved behov. STIHL anbefaler STIHL MultiClean.
► Skyl løst snavs af med en blød vandstråle.
► Rengør undersiden af robotplæneklipperen med en fugtig klud.
► Rengør klingerne og knivskiven.
For at opnå et godt klipperesultat og problemfri drift skal klingerne kunne bevæge sig frit.
► Rengør opladningskontakterne (5) med en fugtig klud.
► Rengør kappe og betjeningsfelt med en fugtig klud.

13.2 Rengøring af dockingstation, netdel, ladekabel og stikforbindelser

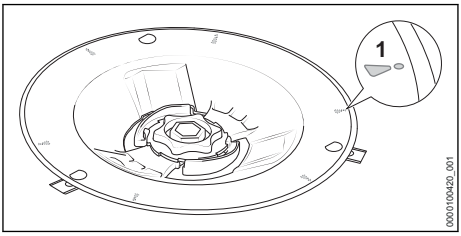
► Træk netstikket ud af netdelen.
► Rengør dockingstationen, netdelen og ladekabel med en fugtig klud.
► Hvis det behøves: Løsn fastsiddende snavs med en blød børste.

- ► Rengør stikforbindelserne med en tør, fnugfri klud.
  - ► Hvis det behøves: Løsn fastsiddende snavs med en pensel.

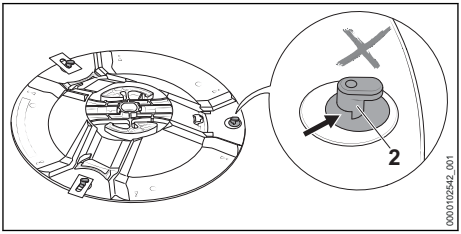
14 Vedligeholdelse og udskiftning af klinge

14.1 Visuel kontrol

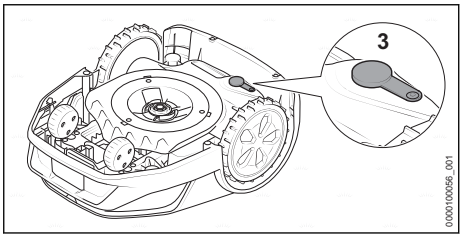
- ► Kontrollér robotplæneklipperen regelmæssigt:
  - – Renhed af opladningskontakter
  - – Kontrollér kappe og beskyttelsesliste for skader
  - – Kontrollér, om hjulene er nemme at bevæge Kontrollér klinger for beskadigelser, slid, revner og om de nemt bevæger sig.
    - – Klingerne kan normalt bruges i flere uger. Klingernes holdbarhed kan være stærkt påvirket af de indstillede klippetider, græssets tilstand, græsvækst, sand, grene eller blade på klippeområdet.



  - – Kontrollér knivskiven for beskadigelser og slid.
    - – Hvis slidmarkeringerne (1) er slidt igennem, og der er kommet huller, udskift klippemekanismen.



  - – Kontrollér L-boltene (2) for beskadigelser og slid.
    - – Hvis L-boltene (2) er mere end halvt slidte, udskift klippemekanismen.



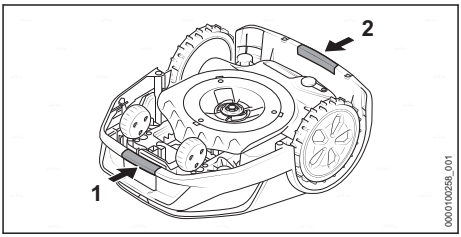
  - – Kontrollér diagnoseportens propper (3) for skader, og om de sidder ordentlig fast.

14.2 Udskiftning af klinger

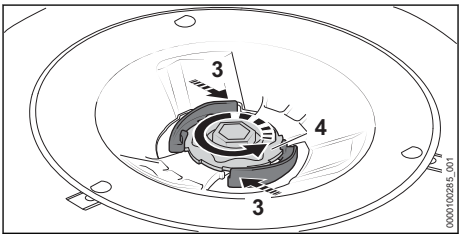
ADVARSEL

- Skærekanterne på klingerne er skarpe. Brugeren kan skære sig.
  - ► Hav arbejdshandsker på af modstandsdygtigt materiale.

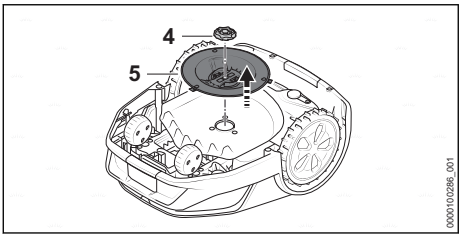
- ► Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.



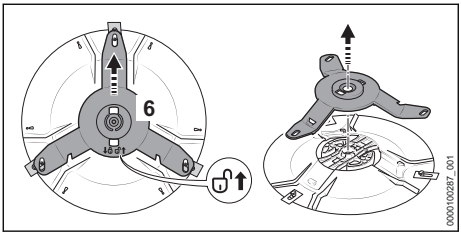
- ► Grib fast i robotplæneklipperen i det forreste gribested (1) og bagerste gribested (2).
- ► Vend robotplæneklipperen om på bagsiden.



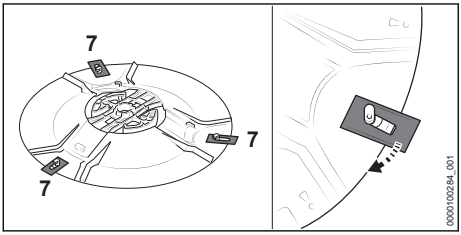
- ► Tryk armen (3) ned, og hold den nede.
- ► Drej møtrikken (4) mod uret, indtil den kan tages af.



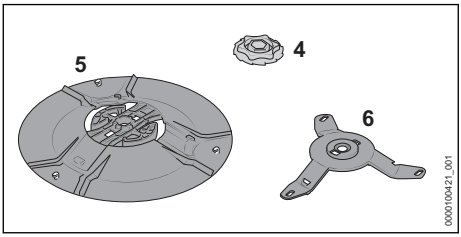
- Tag møtrikken (4) ud.
- Tag knivskiven (5) af.



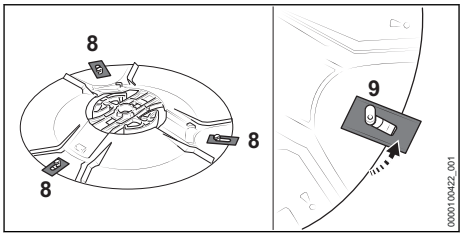
- Skub knivholderen (6) i pilens retning. Knivholderen (6) låses op.
- Tag knivholderen (6) af.



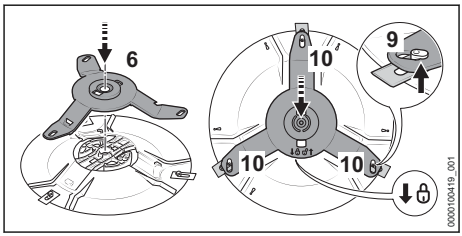
- Hægt alle gamle klinger (7) af.



- Rengør knivskive (5), knivholder (6) og møtrik (4).



- Hægt nye klinger (8) på. Sæt kun en klinge i pr, L-bolt (9).
  Klingerne kan vendes, som man vil. Klingerne er frit bevægelige omkring L-bolten.



- Sæt knivholderen (6) på.
- Skub knivholderen (6) i pilens retning, så alle tre arme (10) er positioneret under L-boltene (9).
  Knivholderen (6) er låst i.
- Sæt knivskiven (5) på robotplæneklipperen.
- Skru møtrikken (4) på i urets retning.
- Spænd møtrikken (4) med uret.
  Armen (3) går hørbart i indgreb.

15 Reparation

15.1 Reparation af robotplæneklipperen, batteriet, klippemekanismen, dockingstationen eller netdelen

Brugeren kan ikke selv reparere robotplæneklipperen, dockingstationen eller netdelen.

Beskadigede eller slidte knive og klippemekanismen kan udskiftes.

- Hvis robotplæneklipperen, batteriet, dockingstationen, ladekablet eller netdelen er beskadiget: Brug ikke robotplæneklipperen, batteriet, dockingstationen, ladekablet eller netdelen, og kontakt en STIHL-forhandler.
- Hvis en klinge er beskadiget eller slidt:
  - Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.
  - Udskift alle klinger. Klingerne kan ikke slibes efterfølgende.

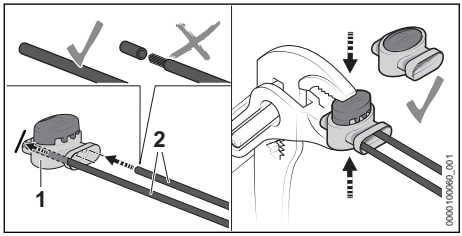
- Hvis skæreskiven eller L-boltene på skæreskiven er beskadigede eller slidte:
  - Stop robotplæneklipperen, og aktivér maskinlåsen.
  - Udskiftning af klippemekanismen.
- Hvis henvisningsskiltene er ulæselige eller beskadigede: Få en STIHL-forhandler til at udskifte henvisningsskiltene.

15.2 Forlængelse eller reparation af afgrænsningshegn og guide-wire

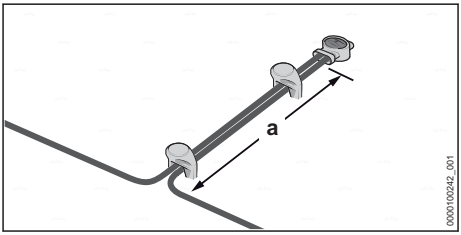
Afgrænsningshegnet eller guide-wiren kan forlænges eller repareres med kabelforbindere.

Kabelforbinderne er fyldt med gel for at undgå for tidlig slid eller korrosion af kabelenderne.

- Sørg for, at hele længden af afgrænsningshegnene ikke overstiger en længde på 850 m.



- Sæt kabelenderne (2) ind i kabelforbinderen (1).
  Kablernes ender må ikke afisoleres.
- Tryk kabelforbinderen (1) sammen med en tang indtil anslag.



- Før afgrænsningshegnet parallelt og tæt ved sig selv over en længde på mindst a = 5 cm, uden at afgrænsningshegnene krydser hinanden.

16 Afhjælpning af fejl

16.1 Afhjælpning af fejl på robotplæneklipperen

De fleste fejl vises i “MY iMOW®“-appen og med et rødt lysmønster på robotplæneklipperen eller dockingstationen.

Gå frem på følgende måde for at afhjælpe fejl:
- Følg anvisningerne i “MY iMOW®“-appen.

eller
- Tryk på trykknappen "LÅS" på betjeningsfeltet, og følg de anvisninger, der siges.

Fejl	Lysstriber på robotplæneklipperen eller dockingstationen	Årsag	Afhjælpning
Robotplæneklipperen afbryder konfigurationen af team-funktionen.	Lysstriberne blinker 2x rødt.	Der findes allerede indstillinger på Robotplæneklipperen, som forringer Team-funktionen.	► Nulstil robotplæneklipperen i appen "MY iMOW®" til standardindstilling.
		Rækkefølgen til konfiguration af Team-funktion er ikke blevet overholdt.	► Nulstil alle robotplæneklippere i appen "MY iMOW®" til standardindstilling. ► Konfigurer Team-funktionen i faldende rækkefølge, 🕮 5.7.2.
		Der er en fejl på afgrænsningshegnet eller guide-wiren.	► Sørg for, at afgrænsningshegnet og guide-wiren ikke er beskadigede.

Fejl	Lysstriber på robotplæneklipperen eller dockingstationen	Årsag	Afhjælpning
			► Sørg for, at afgrænsningshegnet eller guide-wiren er korrekt tilsluttet dockingstationen, 📖 5.6.1. ► Sørg for, at afgrænsningshegnet og guide-wiren er korrekt tilsluttet forbinderen, 📖 5.5.1.
		PIN-beskyttelsen på robotplæneklipperen er aktiveret.	► Deaktiver PIN-beskyttelsen i appen "MY iMOW®".
Robotplæneklipperen bliver stående på vejen tilbage til dockingstationen.		Batteriet er ladet op.	► Sørg for, at afgrænsningshegnet ikke overskrider den maksimale længde, 📖 17.1. ► Optimer udlægningen af guide-wiren. ► Udlæg en til guide-wire i arealet, der skal slås. ► Skub robotplæneklipperen ind i dockingstationen til opladning. ► Hvis der er muligt: Opstil dockingstationen i det nederste område af faldet, hvis arealet, der skal slås, har hældning.
Robotplæneklipperen starter ikke med at slå græs som forventet.	Lysstriberne lyser blåt.	Robotplæneklipperen foretager en genstart.	► Vent, indtil genstarten er afsluttet. Robotplæneklipperen starter efterfølgende automatisk med at slå græs.
	Lysstriberne lyser rødt. LED'en på dockingstationen lyser rødt.	Der er en fejl på afgrænsningshegnet eller guide-wiren.	► Sørg for, at afgrænsningshegnet og guide-wiren ikke er beskadigede. ► Sørg for, at afgrænsningshegnet eller guide-wiren er korrekt tilsluttet dockingstationen. ► Sørg for, at afgrænsningshegnet og guide-wiren er korrekt tilsluttet kabelforbinderen. ► Følg anvisningerne i “MY iMOW®“-appen.
Robotplæneklipperen lades ikke op.	Lysstriberne lyser rødt. LED'en på dockingstationen lyser rødt.	Der er en fejl i robotplæneklipperen, batteriet, netdelen eller dockingstationen.	► Sørg for, at opladningskontakterne, der forbinder dockingstationen og robotplæneklipperen, er rene. ► Følg anvisningerne i “MY iMOW®“-appen. ► Hvis fejlen stadig forekommer: Forsøg ikke at lade robotplæneklipperen op igen, tag tilslutningsledningens netstik ud af stikdåsen, og kontakt en STIHL-forhandler.

17 Tekniske data

17.1 Robotplæneklipper STIHL iMOW® 7.0 PRO

Tekniske data

– Klippebredde: 28 cm
– Klippehøjde - elektrisk: 20 mm til 60 mm
– Knivskivens omdrejningstal: 2400 o/min
– Græsslåningshastighed: 0,5 m/s
– Mål:
  – Højde: 291 mm
  – Bredde: 525 mm
  – Længde: 705 mm
– Vægt: 16 kg
– Beskyttelsesklasse: III
– Beskyttelsestype: IP56
– Maksimalt areal, der skal slås (enkelt robotplæneklipper): 5000 m²
– Maksimalt areal, der skal slås (team af 2 robotplæneklippere): 5500 m²
– Maksimalt areal, der skal slås (team af 3 robotplæneklippere): 8000 m²

– Aktiv tid 1000 m² (enkelt robotplæneklipper pr. uge) [12]: 20 h
– Maks. længde af afgrænsningshegnet for arealer, der skal slås ≤ 5000 m²: 850 m
– Maks. længde af afgrænsningshegnet for arealer, der skal slås ≥ 5000 m²: 460 m
– Maksimal stigning: 45 %

Bluetooth®
– Dataforbindelse: Bluetooth® 5.1. Den mobile slutenhed skal være kompatibel med Bluetooth® Low Energy 5.0 og understøtte Generic Access Profile (GAP).
– Frekvensbånd: ISM-bånd 2,4 GHz
– Maks. udstrålet sendeeffekt: 1 mW
– Signalrækkevidde: ca. 10 m. Signalstyrken afhænger af omgivelsesbetingelserne og den mobile slutenhed. Rækkevidden kan variere meget, alt efter ydre betingelser og det anvendte modtagerapparat. Rækkevidden kan være betydeligt mindre inden for lukkede rum og på grund af metalliske barrierer (for eksempel vægge, reoler, kufferter).
– Krav til den mobile slutenheds operativsystem: se info.myimow.stihl.com

WiFi-netværk (WLAN)
– Netværkstandard: IEEE 802.11b/g/n
– Frekvensbånd: 2,4 GHz
– Maks. udstrålet sendeeffekt: 100 mW

Mobilnetværksforbindelse
– Simkortets format: eSIM
– Frekvensbånd
  – LTE Cat M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  – UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  – GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
– Maks. sendeeffekt: 2 W
– Gennemsnitlig forbrugt datamængde pr. måned: se ofte stillede spørgsmål (FAQ) på support.stihl.com

Netværksdatablad
Kommunikation med STIHL IoT-platformen
– Interface: WiFi-netværk (WLAN), mobilnetværk
– Protokol og port: MQTT via TCP (8883)
Netværkskonfiguration
– Interface: WiFi-netværk (WLAN), mobilnetværk
– Protokol og port: DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)
Kommunikation med “MY iMOW®“-appen
– Interface: Bluetooth® Low Energy
– Protokol og port: proprietær via GATT
Synkronisering af klokkeslæt
– Interface: WiFi-netværk (WLAN), mobilnetværk
– Protokol og port: NTP via TCP/UDP (123)
Løsning af domænenavne og -adresser
– Interface: WiFi-netværk (WLAN), mobilnetværk
– Protokol og port: DNS via TCP/UDP (53)
OTA-opdatering, kontrol af robotplæneklipperens online-status, kommunikation med STIHL IoT-platform
– Interface: WiFi-netværk (WLAN), mobilnetværk
– Protokol og port: HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Sensordata
Modtager af positionsdata/GNSS-sensor
– Lokationsdata (længde, bredde, højde)

17.2 Klinger
– Antal klinger: 3

17.3 Batteri STIHL AAI

Batteriet er indbygget i robotplæneklipperen og må kun afmonteres af en STIHL-forhandler.
– Batteriteknologi: litium-ion
– Spænding: 36 V
– Kapacitet i Ah: Se mærkeplade
– Energiindhold i Wh: Se mærkeplade
– Vægt i kg: Se mærkeplade

17.4 Dockingstation og netdel

Dockingstation
– Beskyttelsesklasse: III
– Kapslingsklasse: IPX5
– Vægt: 4,0 kg
– Afgrænsningshegn og guide-wire
  – Spænding: 42 V d.c.
  – Frekvensområde: 1,4 kHZ til 20 kHz

Netdel
– Markedsafhængige modeller:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A

[12]Under ideelle betingelser (få forhindringer, enkel geometri samt få stigninger i haven, moderat plænevækst)

– Vægt: 2,0 kg
– Mærkespænding: se effektskilt
– Frekvens: se effektskilt
– Nominel effekt: se effektskilt
– Ladestrøm: se effektskilt
– Beskyttelsesklasse: II
– Beskyttelsestype: IP67

17.5 Forlængerledninger

Hvis der anvendes en forlængerledning, skal dennes ledere mindst have følgende tværsnit afhængigt af spændingen og forlængerledningens længde:

Hvis den nominelle spænding på effektskiltet er mellem 220 V og 240 V:
– Ledningslængde op til 20 m: AWG 15/1,5 mm²
– Ledningslængde 20 m til 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Hvis den nominelle spænding på effektskiltet er mellem 100 V og 127 V:
– Ledningslængde op til 10 m: AWG 14/2,0 mm²
– Ledningslængde 10 m til 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Temperaturgrænser

ADVARSEL

- Batteriet i robotplæneklipperen er ikke beskyttet mod alle påvirkninger fra omgivelserne. Hvis batteriet udsættes for bestemte omgivelsespåvirkninger, kan der gå ild i det, eller det kan eksplodere. Personer kan pådrage sig alvorlige kvæstelser, og der kan opstå materielle skader.
  ► Oplad ikke batteriet under + 5 °C eller over + 40 °C.
  ► Anvend ikke robotplæneklipperen under + 5 °C eller over + 40 °C.
  ► Dockingstationen og netdelen må ikke anvendes under + 5 °C eller over + 40 °C.
  ► Robotplæneklipperen må ikke opbevares under - 0 °C eller over + 40 °C.
  ► Opbevar ikke dockingstationen og netdelen under - 20 °C eller over + 60 °C.

17.7 Anbefalede temperaturområder

Overhold følgende temperaturområder for at få en optimal ydeevne af det indbyggede batteri i robotplæneklipperen, af dockingstationen og af netdelen:
– Opladning: + 5 °C til + 40 °C
– Anvendelse: + 5 °C til + 40 °C
– Opbevaring robotplæneklipper: + 0 °C til + 40 °C
– Opbevaring dockingstation og netdel: - 20 °C til + 60 °C

Hvis batteriet oplades, anvendes eller opbevares uden for de anbefalede temperaturområder, kan ydeevnen være reduceret.

17.8 Lydværdier

K-værdien for lydeffektniveauet er på 2 dB(A).
– Lydeffektniveau målt iht. 2000/14 EF: 59 dB(A).
– Lydeffektniveau garanteret iht. 2000/14 EF: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH betegner en EF-forordning til registrering, vurdering og godkendelse af kemikalier.

Informationer om overholdelse af REACH-forordningen kan findes på www.stihl.com/reach .

18 Reservedele og tilbehør

18.1 Reservedele og tilbehør

Disse symboler kendetegner originale reservedele fra STIHL og originalt tilbehør fra STIHL.

STIHL anbefaler, at der anvendes originale reservedele fra STIHL og originalt tilbehør fra STIHL.

Reservedele og tilbehør fra andre producenter kan ikke vurderes af STIHL med hensyn til pålidelighed og sikkerhed samt egnethed på trods af løbende markedsovervågning, og STIHL kan heller ikke give garanti for deres anvendelse.

Originale reservedele fra STIHL og originalt tilbehør fra STIHL kan fås hos en STIHL-forhandler.

19 Dekommissionering og bortskaffelse

19.1 Tag robotplæneklipperen ud af drift

Robotplæneklipperen er forbundet med den personlige STIHL account, med mobile slutenheder og private trådeløse netværk (WIFI). Af sikkerhedsårsager skal alle forbindelser frakobles og alle personlige oplysninger slettes, før robotplæneklipperen bortskaffes, sælges eller lånes ud.
► Nulstil robotplæneklipperen til fabriksindstillingerne med appen "MY iMOW®".
I den forbindelse bliver adgangskoder og tilsluttede enheder slettet.

- Fjern robotplæneklipperen fra brugerkontoen med appen "MY iMOW®".

19.2 Bortskaffelse af robotplæneklipper

Der kan findes informationer om bortskaffelse hos de lokale myndigheder eller hos en STIHL-forhandler.

Ukorrekt bortskaffelse kan være sundhedsskadeligt og belaste miljøet.

Robotplæneklipperen har et indbygget batteri, der skal bortskaffes separat.
- Få en STIHL-forhandler til at bortskaffe robotplæneklipperen.
  STIHL-forhandleren bortskaffer det indbyggede batteri separat fra robotplæneklipperen.
- STIHL-produkter inklusive emballage skal overdrages til et egnet indsamlingssted til genbrug i henhold til gældende lokale regler.
- Må ikke bortskaffes som husholdningsaffald.

20 EU-overensstemmelseserklæring

20.1 Robotplæneklipper STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Tyskland

erklærer som eneansvarlig, at
– Konstruktionstype: Robotplæneklipper
– Fabriksmærke: STIHL
– Type: iMOW® 7.0 PRO
– Serienummer: IA01

og
– Konstruktionstype: Dockingstation
– Fabriksmærke: STIHL
– Type: Dockingstation
– Serienummer: IA01

overholder de gældende bestemmelser i direktiverne 2006/42/EF, 2011/65/EU, 2006/66/EF, 2014/53/EU og er udviklet og produceret i overensstemmelse med de på produktionsdatoen gældende versioner af standarderne:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Medvirkende bemyndiget organ: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, nr. 0366 har kontrolleret konformiteten iht. bilag III modul B fra direktivet 2014/53/EU og udstedt følgende typegodkendelse: 40055521.

Den tekniske dokumentation opbevares sammen med ANDREAS STIHL AG & Co. KG's produktgodkendelse.

Fremstillingsåret, fremstillingslandet og maskinnummeret er angivet på robotplæneklipperen.

Waiblingen, 16.02.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 UKCA-overensstemmelseserklæring

21.1 Robotplæneklipper STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Tyskland

erklærer som eneansvarlig, at
– Konstruktionstype: Robotplæneklipper
– Fabriksmærke: STIHL
– Type: iMOW® 7.0 PRO
– Serienummer: IA01

og
– Konstruktionstype: Dockingstation
– Fabriksmærke: STIHL
– Type: Dockingstation
– Serienummer: IA01

overholder de gældende bestemmelser i UK-direktiverne The Restriction of the Use of Certain

Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 og er udviklet og produceret i overensstemmelse med de på produktionsdatoen gældende versioner af standarderne: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Tidsrummet for sikkerhedsopdateringer er 24 måneder.

Den tekniske dokumentation opbevares hos ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Fremstillingsåret, fremstillingslandet og maskinnummeret er angivet på robotplæneklipperen.

Waiblingen, 29.04.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Adresser

www.stihl.com

23 Open source-software

23.1 Open source-software

Dette produkt indeholder beskyttet open source-software, der er offentliggjort af de pågældende indehavere af ophavsretten under bestemte licensbetingelser, eksempelvis "GNU General Public License" (GPL), "GNU Lesser General Public License" (LGPL), "Apache License" eller lignende licenser. Hvis der er informationer om ophavsret, brugsbetingelser eller licensbestemmelser i denne brugsvejledning, som står i modstrid med en gældende open source-licens, er disse ikke relevante. Brug og videregivelse af indeholdt open source-software er udelukkende underlagt den pågældende open source-licens. I det omfang den pågældende licens giver dig ret til kildekoden til denne software og/eller andre supplerende data, kan du få den af os inden for et tidsrum på tre år efter vores sidste udlevering af produktet og, hvis licensbetingelserne fastsætter det, så længe vi tilbyder kundesupport til produktet. For at modtage den fuldstændige tilsvarende kildekode fra os kan du med angivelse af produktnavn, serienummer samt version af den pågældende software sende din forespørgsel til følgende adresse: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Vi forbeholder os retten til at opkræve dig for omkostningerne for datamediet samt forsendelsesomkostningerne. Du kan finde yderligere information på følgende webside: opensource.stihl.com

Innholdsfortegnelse

1 Forord ... 367
2 Informasjon om denne bruksanvisningen ... 367
3 Oversikt ... 367
4 Sikkerhetsforskrifter ... 370
5 Bruk av robotgressklipper i team ... 378
6 Bruk av robotgressklipper som enkeltstående apparat ... 390
7 Koble til Bluetooth®-grensesnitt ... 412
8 Lysmønster på robotgressklipper og dockingstasjon ... 413
9 Betjening og innstilling av robotgressklipper ... 414
10 Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen ... 415
11 Transport ... 416
12 Oppbevaring ... 416
13 Rengjøring ... 417
14 Vedlikehold og utskiftning av knivblader ... 418
15 Reparere ... 420
16 Utbedre feil ... 420
17 Tekniske data ... 422
18 Reservedeler og tilbehør ... 423
19 Utrangering og avfallshåndtering ... 424
20 EU-samsvarserklæring ... 424
21 Produsentens samsvarserklæring for UKCA ... 425
22 Adresser ... 425

Oversettelse av den originale bruksanvisningen
0000011041_006_N

Trykt på klorfritt bleket papir.
Papir kan resirkuleres.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A VA3.A25.

23 Programvare med åpen kildekode..... 425

1 Forord

Kjære kunde,

vi er glade for at du har valgt STIHL. Vi utvikler og fremstiller våre produkter i topp kvalitet i samsvar med behovene til våre kunder. Dermed skapes produkter med høy pålitelighet selv ved ekstrem belastning.

STIHL står også for topp kvalitet ved servicen. Vår faghandelen sikrer kompetent rådføring og opplæring, samt omfattende teknisk omsorg.

STIHL støtter uttrykkelig en bærekraftig og ansvarlig omgang med naturen. Denne bruksanvisningen hjelper deg med å gi ditt STIHL-produkt en lang levetid på trygt og miljøvennlig vis.

Vi takker for din tiltro og ønsker deg god fornøyelse med ditt STIHL-produkt.

Dr. Nikolas Stihl

VIKTIG! MÅ LESE FØR BRUK OG OPPBEVARES.

2 Informasjon om denne bruksanvisningen

2.1 Gjeldende dokumenter

De lokale sikkerhetsforskriftene gjelder.

- ► I tillegg til denne bruksanvisningen skal en lese, forstå og oppbevare følgende dokumenter:
  - – Sikkerhetsinformasjon for STIHL batterier og produkter med innebygd batteri: www.stihl.com/safety-data-sheets

Mer informasjon om STIHL robotgressklipperen, kompatibelt tilbehør samt spørsmål og svar er å finne under support.stihl.com, info.myimow.stihl.com eller en STIHL-fagforhandler.

Bluetooth®-merket og Bluetooth®-ikonet (logoen) er registrerte varemerker og tilhører Bluetooth SIG, Inc. All bruk av dette ordmerket/ikonet gjøres av STIHL under lisens.

Robotgressklipperen er utstyrt med et trådløst Bluetooth®-grensesnitt og med et mobilnett-grensesnitt. Det må tas hensyn til lokale bruksbegrensninger (f.eks. i fly eller sykehus).

2.2 Merking av advarslene i teksten

FARE

- Merknaden henviser til farer som føre til alvorlige personskader eller døden.
  - ► De angitte tiltakene kan gjøre at alvorlige personskader eller død unngås.

ADVARSEL

- Merknaden henviser til farer som **kan** føre til alvorlige personskader eller døden.
  - ► De angitte tiltakene kan gjøre at alvorlige personskader eller død unngås.

LES DETTE

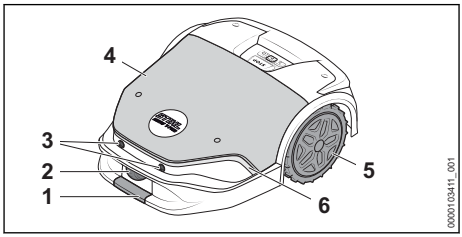
- Merknaden henviser til farer som kan føre til materielle skader.
  - ► De angitte tiltakene kan gjøre at materielle skader unngås.

2.3 Symboler i teksten

Dette symbolet henviser til et kapittel i denne bruksanvisningen.

3 Oversikt

3.1 Robotgressklipper



1 Gripepunkt foran
Robotgressklipperen kan løftes og transporteres ved å gripe gripepunktet foran og bak samtidig.

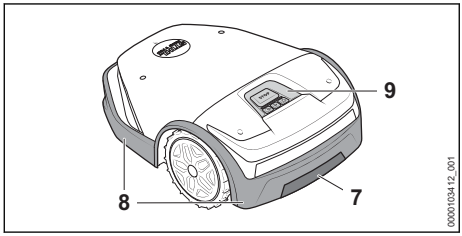
2 Ladekontakter
Ladekontakter forbinder robotgressklipperen med dockingstasjonen.

3 Ultralydsensorer
Ultralydsensorer oppdager hindringer.

4 Kappe
Hetten har fjærlager og oppdager hindringer i klippeområdet via en støtføler.

5 Drivhjul
Drivhjulene driver robotgressklipperen.

6 Lysstriper
Lysstripene viser statusen til robotgressklipperen.

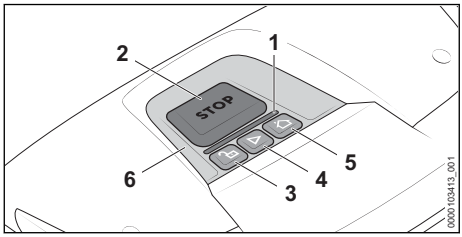


7 Bakre gripepunkt
Robotgressklipperen kan løftes og transporteres ved å gripe gripepunktet foran og bak samtidig.

8 Beskyttelseslist
Beskyttelseslisten verner brukeren mot gjenstander som kastes opp og mot kontakt med knivbladene.

9 Kontrollpanel
Betjeningsfeltet inneholder tastene og regnføleren.

3.2 Kontrollpanel



1 Lysstriper
Lysstripene viser statusen til robotgressklipperen, og signaliserer hvilke tastekombinasjoner som må trykkes ved en bestemt handling.

2 "STOPP"-tast
Tasten stopper robotgressklipperen og klippeaggregatet. Tasten benyttes også til aktivering av tastelåsen.

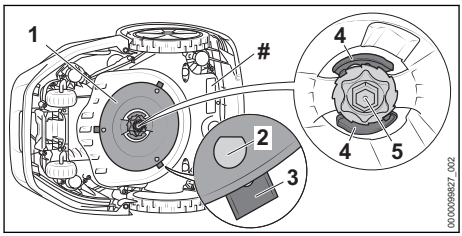
3 "LÅS"-tast
Tasten låser opp robotgressklipperen i forbindelse med en anvist tastekombinasjon.

4 "START"-tast
Tasten starter klipping.

5 "HUS"-tast
Tasten lar robotgressklipperen kjøre tilbake til dockingstasjonen, eller avbryter den aktuelle klippingen når robotgressklipperen står på dockingstasjonen.

6 Regnføler
Regnføleren reagerer på fuktighet. Avhengig av innstillingene kan robotgressklipperen ta hensyn til værforholdene i sin klippeplan.

3.3 Gressklipper



1 Knivskive
Knivskiven benyttes til å feste knivbladene.

2 L-bolt
L-boltene brukes til å hekte på knivbladene.

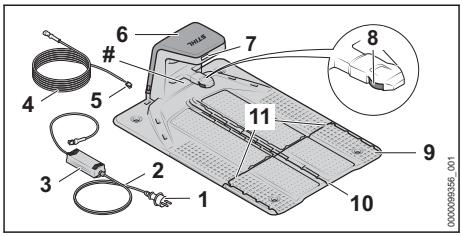
3 Knivblader
Knivbladene klipper gresset.

4 Spak
Spakene sikrer mutrene.

5 Mutter
Mutrene fester knivskiven.

 # Typeskilt med maskinnummer

3.4 Dockingstasjon og nettdel



1 Nettplugg
Nettpluggen forbinder tilkoblingsledningen med en stikkontakt.

2 Tilkoblingsledning
Tilkoblingsledningen forbinder nettdelen med nettpluggen.

3 Nettdel
Nettdelen forsyner dockingstasjonen med energi.

4 Ladekabel
Ladekabelen forbinder nettdelen med dockingstasjonen.

5 Plugg
Pluggen forbinder ladekabelen med dockingstasjonen.

6 Kappe
Hetten dekker dockingstasjonen og beskytter elektronikken på innsiden.

7 Lysdiode
Lysdioden viser statusen til dockingstasjonen.

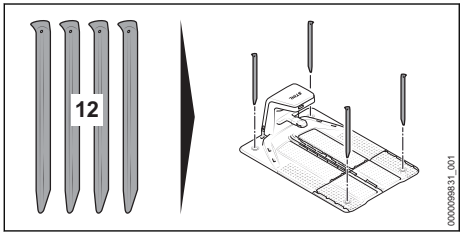
8 Ladekontakter
Ladekontakter forbinder dockingstasjonen med robotgressklipperen.

9 Bunnplate
Bunnplaten utgjør fundamentet til dockingstasjonen.

10 Kabelkanal
Ledningstråden legges i kabelkanalen som ligger i midten.

11 Kabelkanal
Avgrensningstråden legges i de ytre kabelkanalene.

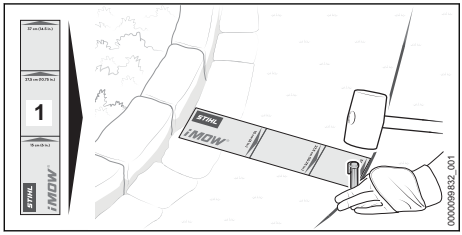
 # Typeskilt med maskinnummer



12 Jordplugg
De fire jordpluggene fester dockingstasjonen på bakken.

3.5 iMOW® Ruler og installasjonssett

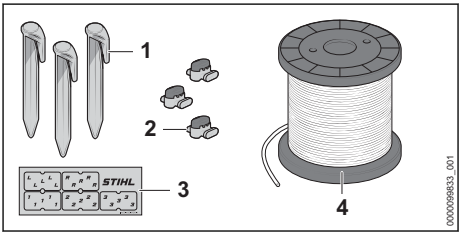
iMOW® Ruler



1 iMOW® Ruler
En Ruler forenkler leggingen av tråder og benyttes til å overholde korrekt avstand.

Installasjonssett

Et installasjonssett er påkrevd for idriftsetting av robotgressklipperen, og er ikke inkludert i leveringsomfanget til robotgressklipperen. Passende installasjonssett er tilgjengelig som tilbehør for ulike hagestørrelser.



1 Festespiker
Festespikeren fester avgrensningstråden og ledningstråden på bakken.

2 Forbindelsesstykke
Forbindelsesstykket forbinder trådendene med hverandre.

3 Kabelmarkør
Kabelmarkøren benyttes til merking av trådendene på innsiden av dockingstasjonen. De forenkler tilordningen av trådendene ved tilkobling på riktig klemme.

4 Ledningskveiler
Ledningskveiler er påkrevd for legging av avgrensningstråd og ledningstråd.

3.6 Symboler

Symbolene kan være på robotgressklipperen, dockingstasjonen, nettdelen eller det innebygde batteriet og bety følgende:

Dette symbolet angir diameteren til knivskiven.

Dette symbolet angir retningen for opplåsning av knivbæreren ved klingeskift.

Dette symbolet angir retningen for låsning av knivbæreren ved klingeskift.

Beskyttelsesklasse 2, dobbeltisolert.

Produktet må ikke kasseres med husholdningsavfallet.

Angivelsen ved siden av symbolet angir energiinnholdet i batteriet i henhold til spesifikasjonene fra celle-produsenten. Energi-

innholdet som er tilgjengelig i anvendelsen, er mindre.

1 lysdiode lyser rødt. Batteriet er for varmt eller kaldt.

4 lysdioder blinker rødt. Det er en feil i batteriet.

4 Sikkerhetsforskrifter

4.1 Varselsymboler

Varselsymbolene på robotgressklipperen, dockingstasjonen, nettdelen eller det innebygde batteriet betyr følgende:

Følg sikkerhetsmerknadene og tiltakene.

Les, forstå og oppbevar bruksanvisningen.

Følg sikkerhetsanvisningene og forholdsreglene med hensyn til gjenstander som kan bli slynget opp.

Overhold sikkerhetsavstanden.

Ikke berør den roterende knivskiven med knivbladene.

Ikke stig på robotgressklipperen eller sett noe på den.

Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen under transport, oppbevaring, rengjøring, vedlikehold, reparasjon eller ved endret eller uvanlig adferd.

Barn må holdes unna robotgressklipperen og klippeområdet.

Dyr må holdes unna robotgressklipperen og klippeområdet.

Batteriet må ikke senkes ned i væske.

Batteriet må beskyttes mot varme og ild.

4.2 Tiltenkt bruk

Robotgressklipperen STIHL iMOW® 7.0 PRO benyttes til klipping og halmdekking av gress.

STIHL dockingstasjonen og den medfølgende nettdelen DM210X-420X lader robotgressklipperen STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Robotgressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen kan benyttes ved regn.

Robotgressklipperen tilføres strøm fra et STIHL AAI-batteri. Batteriet er montert i robotgressklipperen og må kun demonteres av en STIHL fagforhandler.

Robotgressklipperen kan konfigureres og betjenes via "MY iMOW®" eller STIHL connected Portal. Funksjonsomfanget i STIHL connected Portal er sammenlignet med appen "MY iMOW® tildels noe begrenset.

⚠ ADVARSEL

- Dockingstasjoner, nettdeler og batterier som ikke er godkjent av STIHL for bruk i robotgressklipperen, kan utløse brann eller eksplosjoner. Personer kan bli alvorlig skadet eller omkomme, og det kan oppstå materielle skader.
  - ► Bruk robotgressklipperen med det integrerte STIHL AAI-batteriet.
  - ► Robotgressklipperen STIHL iMOW® 7.0 PRO lades med STIHL dockingstasjonen og en STIHL nettdel DM210X-420X.
- Dersom robotgressklipperen, batteriet, dockingstasjonen eller nettdelen ikke brukes som tiltenkt, kan personer bli alvorlig skadet eller omkomme, og det kan oppstå materielle skader.
  - ► Bruk robotgressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen slik det er beskrevet i denne bruksanvisningen.

4.3 Krav til brukeren

⚠ ADVARSEL

- Brukere uten opplæring, kan ikke gjenkjenne eller bedømme farene forbundet med robotgressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen. Brukeren eller andre personer kan bli alvorlig skadet eller drept.

► Les, forstå og oppbevar bruksanvisningen.

- ► Dersom robotgressklipperen, dockingstasjonen eller nettdelen gis videre til en annen person: Gi bruksanvisningen videre.
- ► Forsikre deg om at brukeren innfrir følgende krav:
  - – Brukeren er uthvilt.
  - – Brukeren er fysisk, sensorisk og mentalt i stand til å betjene og benytte robotgressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen. Dersom brukeren fysisk, sensorisk og mentalt kun i begrenset grad er i stand til det, skal brukeren kun bruke robotgressklipperen under oppsyn eller etter anvisning av en ansvarlig person. Dette omfatter også alle arbeider med og på robotgressklipperen, dockingstasjonen, nettdelen, ladekabelen samt ledningstråden og avgrensningstråden.
  - – Brukeren kan gjenkjenne og bedømme farene forbundet med robotgressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen.
  - – Brukeren er myndig eller brukeren blir opplært i et yrke i henhold til nasjonale forskrifter og under oppsyn.
  - – Brukeren er fått en opplæring av en STIHL fagforhandler eller en annen sakkyndig person, før vedkommende benytter robotgressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen første gang.
  - – Brukeren er ikke påvirket av alkohol, legemidler eller narkotiske stoff.
  - – Ved installasjon, betjening, rengjøring, vedlikehold og transport av robotgressklipperen må balansen opprettholdes, så du må sørge for at du står stabilt og ikke løper.
  - – Begrepene "betjening", "anvendelse" og "bruk" omfatter alle arbeider på robotgressklipperen, dockingstasjonen, nettdelen, ladekabelen, på ledningstråden og avgrensningstråden, samt alt tilbehør hos robotgressklipperen.
- ► Dersom det oppstår uklarheter: Oppsøk en STIHL fagforhandler.

4.4 Klær og utstyr

⚠ ADVARSEL

- Ved legging av avgrensningstråden eller ledningstråden, samt ved feste av dockingstasjonen, kan gjenstander bli slengt opp ved høy hastighet når man slår inn festespiker eller jordanker i bakken. Brukeren kan bli skadet.
  - ► Bruk tettsittende vernebriller. Egnede vernebriller er kontrollert iht. standarden EN 166 eller nasjonale forskrifter, og fås kjøpt med tilsvarende merking i butikk.
  - ► Bruk arbeidshansker av motstandsdyktig materiale.
- Under klipping kan gjenstander kastes opp med høy hastighet. Brukeren kan bli skadet.
  - ► Dersom man trer inn i klippeområdet under klipping:
    - – Bruk en lang bukse av motstandsdyktig materiale.
    - – Bruk faste, lukkede sko med gripesterk såle.
- Uegnet bekledning kan hekte seg i trær, busker eller selve robotgressklipperen. Brukere uten egnet bekledning kan bli alvorlig skadd.
  - ► Bruk trangt sittende klær.
  - ► Ta av sjal og smykker.
- Under rengjøring, vedlikehold eller transport kan brukeren komme i kontakt med knivbladene. Brukeren kan bli skadet.
  - ► Bruk arbeidshansker av motstandsdyktig materiale.
- Dersom brukeren bruker uegnede sko, kan han/hun skli. Brukeren kan bli skadet.
  - ► Dersom man trer inn i klippeområdet under klipping: Bruk faste, lukkede sko med gripesterk såle.

4.5 Arbeidsområde og omgivelsen

4.5.1 Robotgressklipper og klippeområde

⚠ ADVARSEL

- Personer som ikke deltar, barn og dyr kan ikke gjenkjenne eller bedømme robotgressklipperens farer og objekter som slynges opp. Personer uten deltagelse, barn og dyr kan bli alvorlig skadet og materielle skader han oppstå.

► Personer som ikke deltar, barn og dyr må holdes unna mens det pågår klipping i klippeområdet.

- ► Dersom robotgressklipperen anvendes i offentlig tilgjengelige områder: Sperr av klippeområdet og sørg for at skilt med varselteksten "Advarsel! Automatisk plenklipper! Hold barn og dyr unna og under oppsyn!" settes opp. Lokale forskrifter må overholdes.
- ► Påse at barn ikke kan leke med robotgressklipperen.

- ► Klippeområdet må defineres med hjelp av avgrensningstråden, slik det er beskrevet i denne bruksanvisningen. Markerte områder som robotgressklipperen ikke skal kjøre eller klippe på avgrenses fra klippeområdet med avgrensningstråden.
- ► Robotgressklipperen må ikke betjenes på områder med singel eller grus.

- Personer kan snuble over avgrensningstråden, ledningstråden eller festespikre. Det kan oppstå personskader og materielle skader.
  - ► Avgrensningstråden og ledningstråden legges flatt på bakken, eller i bakken med hjelp av en trådlegger.
  - ► Slå festespikrene helt ned i bakken.
- Dersom det arbeides med hageutstyr eller hageverktøy i klippeområdet, kan verktøyet treffe og skade avgrensningstråden, ledningstråden eller festespikrene. Gjenstander kan kastes opp med høy hastighet. Det kan oppstå personskader og materielle skader.
  - ► Det må ikke arbeides med hageutstyr eller hageverktøy i området til avgrensningstråden eller ledningstråden.
- Elektriske komponenter i robotgressklipperen kan danne gnister. Gnister kan utløse brann eller eksplosjoner i lett brennbare eller eksplosive omgivelser. Personer kan bli alvorlig skadet eller omkomme, og det kan oppstå materielle skader.
  - ► Robotgressklipperen skal ikke anvendes i en lett antennelig eller eksplosiv omgivelse.
- Robotgressklipperen kan bli skadet som følge av uvær eller gjenstander som befinner seg i klippeområdet. Robotgressklipperen kan være i en usikker tilstand, og gjenstander kan bli slynget ut ved klipping. Personer kan bli alvorlig skadet eller omkomme, og det kan oppstå materielle skader.
  - ► Kontroller at robotgressklipperen er i en sikker tilstand etter uvær.
  - ► Kontroller tilstanden til klippeområdet og fjern gjenstander derfra.

4.5.2 Batteri

Batteriet er montert i robotgressklipperen og må kun demonteres av en STIHL fagforhandler.

⚠ ADVARSEL

- Personer som ikke deltar, barn og dyr kan ikke gjenkjenne eller bedømme farene med batteriet. Personer som ikke deltar, barn og dyr kan bli alvorlig skadet.
  - ► Personer som ikke deltar, barn og dyr må holdes unna.
  - ► Ikke la batteriet være uten oppsyn.
  - ► Sikre at barn ikke kan leke med batteriet.
- Batteriet er ikke beskyttet mot enhver miljøpåvirkning. Dersom batteriet utsettes for bestemte miljøpåvirkninger, kan batteriet ta fyr, eksplodere eller bli skadd. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader kan oppstå.

  - ► Batteriet må beskyttes mot varme og ild.
  - ► Batteriet må ikke kastes i ild.
  - ► Batteriet må ikke lades, benyttes og oppbevares utenfor de angitte temperaturgrensene, 🕮 17.6.

  - ► Batteriet må ikke senkes ned i væske.
  - ► Batteriet må holdes unna metalliske smådeler.
  - ► Batteriet må ikke utsettes for høyt trykk.
  - ► Batteriet må ikke utsettes for mikrobølger.
  - ► Batteriet må beskyttes mot kjemikalier og salt.

4.5.3 Dockingstasjon og nettdel

⚠ ADVARSEL

- Personer som ikke deltar, barn og dyr kan ikke gjenkjenne eller bedømme farene til dockingstasjonen, nettdelen og den elektriske strømmen. Tilskuere, barn og dyr kan bli alvorlig skadet eller drept.
  - ► Personer som ikke deltar, barn og dyr må holdes unna.
  - ► Påse at barn ikke kan leke med dockingstasjonen eller nettdelen.
- Dockingstasjonen og nettdelen er ikke beskyttet mot alle miljøpåvirkninger. Dersom dockingstasjonen eller nettdelen utsettes for bestemte miljøpåvirkninger, kan dockingstasjonen eller nettdelen ta fyr eller eksplodere. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader kan oppstå.
  - ► Dockingstasjonen og nettdelen skal ikke anvendes i en lett antennelig eller eksplosiv omgivelse.
  - ► Dockingstasjonen og nettdelen må ikke benyttes og oppbevares utenfor de angitte temperaturområdene, 🕮 17.6.
  - ► Koble nettdelen fra strømnettet før uvær eller ved fare for lynnedslag.
  - ► Etter uvær må det kontrolleres at dockingstasjonen og nettdelen befinner seg i en sikker tilstand.

- Personer kan snuble over dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen eller tilkoblingsledningen. Personer kan bli skadet og dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen eller tilkoblingsledningen kan skades.
  - ► Sett dockingstasjonen og nettdelen på et sted med godt innsyn.
  - ► Tilkoblingsledningen og ladekabelen legges flatt ned på bakken.
- I direkte sollys kan kapslingen til nettdelen bli svært varm. Brukeren kan brenne seg.
  - ► Ikke rør en varm nettdel.

4.6 Sikker tilstand

4.6.1 Robotgressklipper

Robotgressklipperen er i en sikker tilstand dersom følgende betingelser er oppfylt:
– Robotgressklipperen er uskadd.
– Betjeningselementene fungerer og er ikke endret.
– Knivbladene er riktig montert og uskadde.
– Originalt STIHL-tilbehør for denne robotgressklipperen er montert.
– Tilbehøret er montert riktig.

⚠ ADVARSEL

- I usikker stand kan komponenter slutte å fungere korrekt, og sikkerhetsinnretninger tre ut av kraft. Personer kan bli alvorlig skadet eller drept.
  - ► Robotgressklipperen må kun betjenes dersom den er uskadd og funksjonsdyktig.
  - ► Robotgressklipperen må ikke endres.
  - ► Dersom kontrollpanelet ikke fungerer: Robotgressklipperen må ikke betjenes.
  - ► Monter originalt STIHL-tilbehør for denne robotgressklipperen.
  - ► Montert knivbladene slik det beskrives i denne bruksanvisningen.
  - ► Tilbehøret må monteres slik det er beskrevet i denne bruksanvisningen eller i bruksanvisningen for tilbehøret.
  - ► Ikke stikk gjenstander inn i åpningen til robotgressklipperen.
  - ► Ladekontaktene må ikke forbindes med metalliske gjenstander og kortsluttes.
  - ► Skift ut slitte eller skadde varselskilt.
  - ► Dersom det oppstår uklarheter: Oppsøk en STIHL fagforhandler.

4.6.2 Gressklipper

Gressklipperen er i sikker stand hvis følgende betingelser er oppfylt:
– Knivbladene, knivskiven, knivbæreren, spaken og mutterne er uten skader.
– Slitasjemarkeringene på knivskiven er ikke gjennomskuret.
– L-boltene på knivskiven er ikke mer enn halvt slitt.
– Knivbladene er ikke deformert.
– Knivbladene er riktig montert.

⚠ ADVARSEL

- Hvis knivbladene ikke er i sikker tilstand, kan deler av dem løsne og bli slynget ut i luften. Personer kan bli alvorlig skadet.
  - ► Det må arbeides med knivblader, knivskiver, knivbærere, spaken og muttere uten skader.
  - ► Gressklipperen må skiftes ut dersom slitasjemarkeringene er frynsete og det har oppstått hull.
  - ► Hvis L-boltene er mer enn halvt slitte, må gressklipperen skiftes ut.
  - ► Monter knivbladene riktig.
  - ► Dersom det oppstår uklarheter: Oppsøk en STIHL fagforhandler.

4.6.3 Batteri

Batteriet er montert i robotgressklipperen og må kun demonteres av en STIHL fagforhandler.
Batteriet er i en sikker tilstand dersom følgende betingelser er oppfylt:
– Batteriet er uskadd.
– Batteriet er rent og tørt.
– Batteriet fungerer og er uforandret.

⚠ ADVARSEL

- I usikker tilstand kan batteriet ikke lengre fungere trygt. Personer kan bli alvorlig skadet.
  - ► Arbeid med et uskadet og fungerende batteri.
  - ► Et skadd eller defekt batteri må ikke lades.
  - ► Dersom batteriet er tilsmusset: Rengjør batteriet.
  - ► Hvis batteriet er vått eller fuktig: La batteriet tørke.
  - ► Batteriet må ikke endres.
  - ► Ikke stikk gjenstander inn i åpningen til batteriet.
  - ► De elektriske kontaktene til batteriet må ikke forbindes med metalliske gjenstander og kortsluttes.
  - ► Batteriet må ikke åpnes.
  - ► Skift ut slitte eller skadde varselskilt.

- Det kan tre væske ut av et skadd batteri. Dersom væsken kommer i kontakt med huden eller øynene, kan huden eller øynene bli irritert.
  - ► Unngå kontakt med væsken.
  - ► Dersom det har oppstått kontakt med huden: Vask de aktuelle hudområdene med rikelig vann og såpe.
  - ► Dersom det har oppstått kontakt med øynene: Skyll øynene i minst 15 minutter med rikelig vann og oppsøk lege.
- Et skadd eller defekt batteri kan lukte uvanlig, ryke eller brenne. Personer kan bli alvorlig skadet eller omkomme, og materielle skader kan oppstå.
  - ► Dersom batteriet lukter uvanlig eller ryker: Batteriet må ikke brukes og det må holdes unna brennbare stoffer.
  - ► Hvis batteriet brenner: Forsøk å slukke batteriet med brannslukker eller vann.

4.6.4 Dockingstasjon, ladekabel, nettdel og tilkoblingsledning

Dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen, tilkoblingsledningen og pluggforbindelsene er i sikker tilstand når følgende betingelser er oppfylt:

– Dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen, tilkoblingsledningen og pluggforbindelsene er uten skader.
– Dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen, tilkoblingsledningen og pluggforbindelsene er rene.
– Originalt STIHL tilbehør for denne dockingstasjonen er montert.
– Tilbehøret er montert riktig.
– Dockingstasjon og nettdel er ikke tildekt under drift.

⚠ ADVARSEL

- I usikker stand kan komponenter slutte å fungere trygt, og sikkerhetsinnretninger tre ut av kraft. Personer kan bli alvorlig skadet eller drept.
  - ► Bruk en dockingstasjon, ladekabel, nettdel, tilkoblingsledning og pluggforbindelser uten skader.
  - ► Dersom dockingstasjonen, nettdelen eller pluggforbindelsene er tilsmusset: Rengjør dockingstasjonen, nettdelen eller pluggforbindelsene.
  - ► Ikke endre dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen, tilkoblingsledningen og pluggforbindelsene.
  - ► Ikke stikk gjenstander inn i åpningen til dockingstasjonen og nettdelen.
  - ► De elektriske kontaktene til dockingstasjonen, nettdelen og pluggforbindelsene må ikke forbindes med metalliske gjenstander og kortsluttes.
  - ► Ikke åpne dockingstasjonen og nettdelen.
  - ► Ikke dekk til dockingstasjonen og nettdelen.
  - ► Nettdelen må ikke graves inn i jord.
  - ► Ikke sett den på dockingstasjonen.
  - ► Ikke stå på bunnplaten til dockingstasjonen.

4.7 Klipping

⚠ ADVARSEL

- Knivbladene på den roterende knivskiven kan kutte brukeren. Brukeren kan bli alvorlig skadet.

  - ► Ikke berør den roterende knivskiven og knivbladene.
  - ► Dersom brukeren nærmer seg robotgressklipperen under klipping, eller før vedkommende ønsker å foreta innstillinger på apparatet: Trykk på "STOPP"-tasten.
  - ► Robotgressklipperen må ikke vippes eller løftes under klipping.
  - ► Dersom knivskiven eller knivbladene blokkeres av en gjenstand: Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen. Fjern gjenstanden først nå.

  - ► Barn må holdes unna robotgressklipperen og klippeområdet.

  - ► Dyr må holdes unna robotgressklipperen og klippeområdet.

  - ► Ikke stig på robotgressklipperen eller sett noe på den, og ikke transporter barn, dyr eller gjenstander på robotgressklipperen.
- Dersom robotgressklipperen forandrer seg eller oppfører seg uvanlig under arbeidet, er den muligens ikke i sikker stand. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader han oppstå.
  - ► Trykk på "STOPP"-tasten og aktiver tastelåsen. Oppsøk en STIHL fagforhandler.
- Hvis knivbladene støter på et fremmedlegeme under klipping, kan dette eller deler av det bli skadet eller slynget opp med høy hastighet. Det kan oppstå personskader og materielle skader.
  - ► Fjern eksterne gjenstander fra klippeområdet.
  - ► Knivblader eller deler av disse som er skadet må fjernes fra klippeområdet.

- Når "STOPP"-tasten trykkes, vil knivskiven med knivbladene fremdeles rotere en kort stund. Personer kan bli alvorlig skadet.
  - ► Vent til knivskiven ikke lenger roterer.
- Hvis knivbladene støter på en hard gjenstand under klipping, kan det oppstå gnister og knivbladene bli skadet. Gnister kan utløse brann i lett antennelige omgivelser. Personer kan bli alvorlig skadet eller omkomme, og materielle skader kan oppstå.
  - ► Det skal ikke arbeides i en lett antennelig omgivelse.
  - ► Påse at knivbladene er i en sikker tilstand.

⚠ FARE

- Hvis robotgressklipperen benyttes rundt spenningsførende ledninger, kan knivbladene komme i kontakt med de spenningsførende ledningene og skade dem. Personer kan bli alvorlig skadet eller drept.
  - ► Unngå å arbeide med robotgressklipperen nær spenningsførende ledninger.

4.8 Lading

⚠ ADVARSEL

- Under ladingen kan en skadd eller defekt nettdel lukte uvanlig eller ryke. Det kan oppstå personskader og materielle skader.
  - ► Trekk nettpluggen ut av stikkontakten.
- Nettdelen kan ved utilstrekkelig bortledning av varme, overopphetes og utløse brann. Personer kan bli alvorlig skadet eller omkomme, og det kan oppstå materielle skader.
  - ► Ikke dekk til nettdelen.

4.9 Koble til strøm

Det kan oppstå kontakt med strømførende komponenter på grunn av følgende årsaker:
– Tilkoblingsledningen eller skjøteledningen er skadet.
– Nettpluggen til tilkoblingsledningen eller skjøteledningen er skadet.
– Stikkontakten er ikke riktig installert.

⚠ FARE

- Kontakt med strømførende komponenter kan føre til strømstøt. Brukeren kan bli alvorlig skadet eller drept.
  - ► Forsikre deg om at ledningene og deres nettplugger er uskadet.

Hvis tilkoblingsledningen eller skjøteledningen er defekt eller skadet:
- ► Skadde punkter må ikke berøres.
- ► Trekk nettpluggen ut av stikkontakten.
- ► Ta bare i ledningene og deres nettplugger med tørre hender.
- ► Sett nettpluggen i en korrekt installert og sikret stikkontakt med jording.
- ► Dersom stikkontakten befinner seg utenfor en bygning: Påse at stikkontakten er godkjent for drift utendørs.
- ► Koble til nettdelen via en jordfeilbryter med maksimal (30 mA, 30 ms) utløserstrøm.
- ► Dersom tilkoblingsledningen eller skjøteledningen kobles til eller fra: grip alltid støpslet og ikke dra i kabelen.

- En skadet eller uegnet skjøteledning kan føre til elektrisk støt. Personer kan bli alvorlig skadet eller drept.
  - ► Bruk en skjøteledning med riktig ledningstverrsnitt, 🕮 17.5.
  - ► Bruk en skjøteledning som er beskyttet mot vannsprut og som er godkjent for utendørs bruk.
  - ► Beskytt pluggforbindelsen mellom nettdelen og skjøteledningen mot vann.
  - ► Bruk en skjøteledning som har de samme egenskapene som nettdelens tilkoblingsledning.

⚠ ADVARSEL

- Feil nettspenning eller feil nettfrekvens kan føre til en overspenning i nettdelen. Nettdelen kan bli skadd.
  - ► Forsikre deg om at nettspenningen og nettfrekvensen til strømnettet stemmer overens med angivelsene på typeskiltet til nettdelen.
- Dersom nettdelen er koblet til et grenuttak kan elektriske komponenter bli overbelastet under ladingen. De elektriske komponentene kan bli varme og utløse brann. Personer kan bli alvorlig skadet eller omkomme, og materielle skader kan oppstå.
  - ► Påse at effektinformasjonen på grenuttak ikke i sum overskrides gjennom informasjonen på effektskiltet til nettdelen og alle tilkoblede elektroprodukter på grenuttaket.
- En tilkoblingsledning, skjøteledning eller ladekabel som legges feil kan bli skadet, og personer kan snuble over dem. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader kan oppstå.
  - ► Legg ledningene og ladekabelen slik at de befinner seg utenfor klippeområdet.
  - ► Legg ledningene og ladekabelen slik at de ikke skades ved arbeid med hageutstyr eller hageverktøy.
  - ► Legg ledningene og ladekabelen slik at personer ikke kan snuble.

- ► Legg ledningene og ladekabelen slik at de ikke spennes eller floker seg.
- ► Legg ledningene og ladekabelen slik at de ikke blir skadet, bøyd eller klemt eller skrubbes.
- ► Beskytt ledningene og ladekabelen mot varme, olje og kjemikalier.
- ► Legg ledningene og ladekabelen slik at de ikke ligger på et permanent fuktig underlag.

- Hvis det er lagt elektriske ledninger og rør i veggen, kan disse ta skade hvis nettdelen monteres på veggen. Kontakt med elektriske ledninger kan føre til elektrisk støt. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader han oppstå.
  - ► Forsikre deg om at det ikke ligger elektriske ledninger og rør på stedet du vil bruke.
  - ► Nettdelen må monteres på en vegg, slik det er beskrevet i bruksanvisningen.
- Dersom nettdelen kobles til på en generator kan ikke strømforsyningen sikres permanent, og robotgressklipperen fungerer ikke som den skal. Nettdelen kan bli skadd ved svingninger hos strømforsyningen.
  - ► Nettdelen må kun kobles til en forskriftsmessig installert stikkontakt.

4.10 Transport

4.10.1 Robotgressklipper

⚠ ADVARSEL

- Robotgressklipperen kan velte eller bevege seg under transporten. Det kan oppstå personskader og materielle skader.

  - ► Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.
  - ► Robotgressklipperen må sikres slik at den ikke kan velte eller bevege seg.

4.10.2 Batteri

Batteriet er montert i robotgressklipperen og må kun demonteres av en STIHL fagforhandler.

⚠ ADVARSEL

- Batteriet er ikke beskyttet mot enhver miljøpåvirkning. Dersom batteriet utsettes for bestemte miljøpåvirkninger kan batteriet skades, og det kan oppstå materielle skader.
  - ► Et skadd batteri skal ikke transporteres.
- Batteriet kan velte eller bevege seg under transporten. Det kan oppstå personskader og materielle skader.
  - ► Batteriet skal pakkes slik i forpakningen at det ikke kan bevege seg.
  - ► Forpakningen må sikres slik at den ikke kan bevege seg.

4.10.3 Dockingstasjon og nettdel

⚠ ADVARSEL

- Under transport kan dockingstasjonen eller nettdelen velte eller bevege seg. Det kan oppstå personskader og materielle skader.
  - ► Trekk nettpluggen ut av stikkontakten.
  - ► Ta robotgressklipperen ut av dockingstasjonen.
  - ► Dockingstasjonen og nettdelen må sikres med belter, reimer og et nett slik at de ikke kan velte eller bevege seg.
- Tilkoblingsledningen og ladekabelen må ikke brukes til å bære nettdelen eller dockingstasjonen. Tilkoblingsledningen, nettdelen, ladekabelen eller dockingstasjonen kan skades.
  - ► Koble ladekabelen fra nettdelen og dockingstasjonen, og vikle den opp.
  - ► Grip dockingstasjonen på bunnplaten og hold den fast.
  - ► Vikle opp tilkoblingsledningen og fest den på nettdelen.
  - ► Grip og hold nettdelen fast i kapslingen.

4.11 Oppbevaring

4.11.1 Robotgressklipper

⚠ ADVARSEL

- Barn kan ikke gjenkjenne eller bedømme farene forbundet med robotgressklipperen. Barn kan bli alvorlig skadet.

  - ► Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.
  - ► Robotgressklipperen må oppbevares utilgjengelig for barn.
- De elektriske kontaktene på robotgressklipperen og metallkomponenter kan korrodere på grunn av fuktighet. Robotgressklipperen kan skades.
  - ► Oppbevar robotgressklipperen rent og tørt.
- Hvis tastelåsen til robotgressklipperen ikke er aktivert ved oppbevaring, kan robotgressklipperen slås på utilsiktet og settes i bevegelse. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader han oppstå.

  - ► Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.

- Hetten og gripepunktene er ikke ment for å henge robotgressklipperen der. Sikkerhetsinnretninger kan settes ut av drift og robotgressklipperen kan skades.
  - ► Robotgressklipperen må oppbevares slik det er beskrevet i bruksanvisningen.

4.11.2 Batteri

Batteriet er montert i robotgressklipperen og må kun demonteres av en STIHL fagforhandler.

⚠ ADVARSEL

- Barn kan ikke gjenkjenne eller bedømme batteriets farer. Barn kan bli alvorlig skadet.
  - ► Batteriet må oppbevares utilgjengelig for barn.
- Batteriet er ikke beskyttet mot enhver miljøpåvirkning. Dersom batteriet utsettes for bestemte miljøpåvirkninger, kan det skades.
  - ► Oppbevar batteriet rent og tørt.
  - ► Batteriet skal oppbevares i et lukket rom.
  - ► Batteriet må ikke oppbevares utenfor de angitte temperaturgrensene, 🕮 17.6.

4.11.3 Dockingstasjon og nettdel

⚠ ADVARSEL

- Barn kan ikke gjenkjenne eller bedømme farene forbundet med en dockingstasjon eller en nettdel. Barn kan skades alvorlig eller drepes.
  - ► Ta robotgressklipperen ut av dockingstasjonen.
  - ► Dockingstasjonen og nettdelen må oppbevares utilgjengelig for barn.
- Dockingstasjonen og nettdelen er ikke beskyttet mot alle miljøpåvirkninger. Dersom dockingstasjonen eller nettdelen utsettes for bestemte miljøpåvirkninger, kan dockingstasjonen eller nettdelen bli skadet.
  - ► Ta robotgressklipperen ut av dockingstasjonen.
  - ► Dersom nettdelen blir varm: Avkjøl nettdelen.
  - ► Oppbevar dockingstasjonen og nettdelen rent og tørt.
  - ► Dockingstasjonen og nettdelen skal oppbevares i et lukket rom.
  - ► Nettdelen må ikke oppbevares utenfor de angitte temperaturgrensene, 🕮 17.6.
- Tilkoblingsledningen og ladekabelen må ikke brukes til å bære nettdelen eller dockingstasjonen. Tilkoblingsledningen, nettdelen, ladekabelen eller dockingstasjonen kan skades.
  - ► Koble ladekabelen fra nettdelen og dockingstasjonen, og vikle den opp.
  - ► Grip dockingstasjonen på bunnplaten og hold den fast.
  - ► Vikle opp tilkoblingsledningen og fest den på nettdelen.
  - ► Grip og hold nettdelen fast i kapslingen.

4.12 Rengjøring, vedlikehold og reparasjon

⚠ ADVARSEL

- Hvis tastelåsen til robotgressklipperen ikke er aktivert ved rengjøring, vedlikehold eller reparasjon, kan robotgressklipperen slås på utilsiktet. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader han oppstå.

  - ► Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.
- Sterke rengjøringsmidler, rengjøring med høytrykksvasker, eller med spisse eller skarpe metalliske gjenstander, kan skade robotgressklipperen. Dersom robotgressklipperen ikke rengjøres på riktig måte, kan komponenter slutte å fungere riktig og sikkerhetsinnretninger settes ut av kraft. Personer kan bli alvorlig skadet.
  - ► Robotgressklipperen må rengjøres slik det er beskrevet i bruksanvisningen.
- Sterke rengjøringsmidler, rengjøring med høytrykksvasker, eller med spisse eller skarpe metalliske gjenstander, kan skade dockingstasjonen, nettdelen, tilkoblingsledningen, ladekabelen samt deres pluggforbindelser. Hvis dockingstasjonen, nettdelen, tilkoblingsledningen, ladekabelen samt deres pluggforbindelser ikke rengjøres riktig, kan komponenter ikke lenger fungere riktig og sikkerhetsinnretninger miste sin funksjon. Personer kan bli alvorlig skadet.
  - ► Trekk nettpluggen til nettdelen ut av stikkontakten.
  - ► Rengjør dockingstasjonen, nettdelen, tilkoblingsledningen, ladekabelen samt deres pluggforbindelser slik det er beskrevet i denne bruksanvisningen.
- Hvis robotgressklipperen, dockingstasjonen eller nettdelen ikke vedlikeholdes eller repareres riktig, kan komponenter ikke lenger fungere riktig og sikkerhetsinnretninger slutte å fungere. Personer kan bli alvorlig skadet eller drept.
  - ► Robotgressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen må ikke vedlikeholdes eller repareres selv.

- ► Hvis robotgressklipperen, dockingstasjonen eller nettdelen må vedlikeholdes eller repareres: Oppsøk en STIHL fagforhandler.
- ► Vedlikehold knivbladene slik det beskrives i denne bruksanvisningen.

■ Under rengjøring eller vedlikehold av gressklipperen kan brukeren kutte seg på de skarpe kantene til knivbladene. Brukeren kan bli skadet.
- ► Bruk arbeidshansker av motstandsdyktig materiale.

■ Hvis tilkoblingsledningen til nettdelen er defekt eller skadet:
- ► Skift ut nettdelen.

■ Dersom pluggene til diagnosekontakten ikke sitter riktig på undersiden av robotgressklipperen, kan fuktighet og smuss trenge inn i robotgressklipperen. Robotgressklipperen kan skades.
- ► Kontroller pluggfestet ved hver rengjøring og ved hvert klingeskift.
- ► Robotgressklipperen må ikke benyttes dersom pluggen mangler eller er skadet.

5 Bruk av robotgressklipper i team

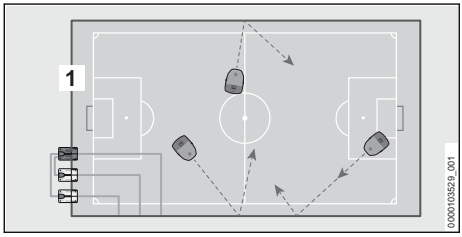
5.1 Funksjonsbeskrivelse

5.1.1 Funksjonsbeskrivelse

Team-funksjonen egner seg for enkelt oppbygde klippeområder, og beskrives i de følgende kapitlene med en idrettsplass som eksempel.

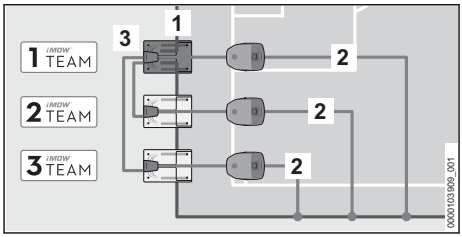
For å kunne klippe store områder som idrettsplasser effektivt, kan inntil tre robotgressklippere samarbeide i team.

STIHL anbefaler at team-funksjonen installeres av en fagforhandler for å sikre robust og pålitelig drift.



Robotgressklipperne klipper gresset i tilfeldig valgte baner.

For at robotgressklipperne skal kunne oppdage grensene til klippeområdet, må en avgrensningstråd (1) legges rundt klippeområdet.

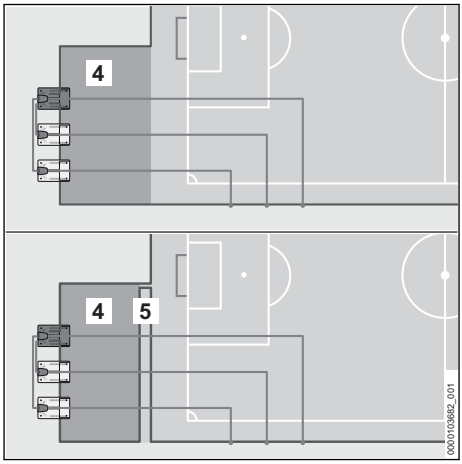


I team-funksjonen er hver enkelt robotgressklipper tilordnet en egen dockingstasjon (Team 1, Team 2, Team 3) med ledningstråd (2).

På master-dockingstasjonen (3) blir avgrensningstråden (1) og alle ledningstråder (2) koblet til. Trådene overfører signalene fra master-dockingstasjonen til robotgressklipperne. Robotgressklipperne føres langs ledningstrådene (2) i klippeområdet og tilbake til dockingstasjonen.

Oppstilling av dockingstasjoner

Avhengig av behovet kan dockingstasjonene settes i eller utenfor klippeområdet.



Dersom dockingstasjonene plasseres utenfor klippeområdet, kan området (4) integreres i området som klippes, eller separeres fra dette.

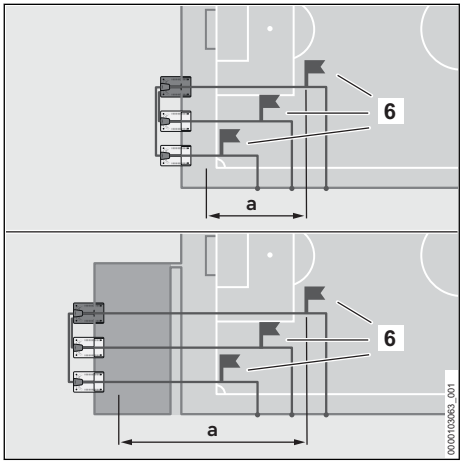
For å separere området (4) må det legges en trådsløyfe (5) med avgrensningstråden. Området (4) foran dockingstasjonene blir ikke klippet. Det kan ikke defineres soner i team-funksjonen.

Betjening

Betjeningen av robotgressklipperne foretas via appen "MY iMOW®", STIHL connected Portal og tastene på kontrollpanelet til robotgressklipperen.

Lysstripene på robotgressklipperne, samt en kunstig opprettet tekst-til-tale informerer om den aktuelle statusen hos robotgressklipperne.
De viktigste innstillingene for team-funksjonen er:
– Fastlegg samme snitthøyde for alle robotgressklipperne
– Opprett en klippeplan og fastlegg tidssone
– Still inn regnføleren
– Definisjon av startdistanse

Startdistanse



Robotgressklipperen starter klippingen fra et bestemt punkt (6). Startdistansen (a) må defineres for hver robotgressklipper på den tilhørende ledningstråden.

Dersom dockingstasjonene plasseres utenfor klippeområdet må punktet (6) defineres innenfor klippeområdet.

Avstanden til startdistansen (a) fra dockingstasjonen: 2 m til 80 m.

Startdistansen defineres via appen "MY iMOW®".

5.2 Gjør klar klippeområdet og robotgressklipperen til bruk

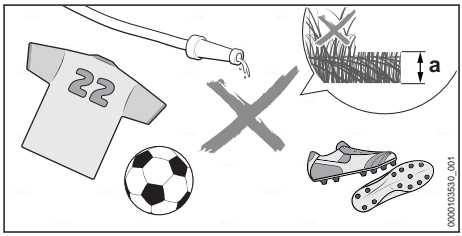
5.2.1 Planlegging og klargjøring av klippeområdet

Før idriftsetting av robotgressklipperne må klippeområdet planlegges og klargjøres. Slik muliggjøresen robust installasjon og upåfallende drift, og mulige feilkilder fjernes.

Planlegging av klippeområde

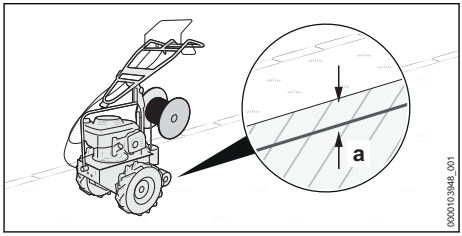
► Gjør deg kjent med beskrivelsene av dockingstasjonene og legging av tråder i de etterfølgende kapitlene.
► Overfør informasjonen til eget klippeområde:
  – Konturen av klippeområdet
  – Posisjonen til dockingstasjonene
  – Forløpet til avgrensningstråden
  – Forløpet til ledningstrådene

Klargjøring av klippeområdet



► Fjern omkringliggende gjenstander.
► Fjern metaller, magnetiske og strømførende materialer samt gamle avgrensningstråder.
► Klipp plenen med en plenklipper på klippehøyden som senere også stilles inn for driften av robotgressklipperen. Standardinnstilling av klippehøyde er a = 4 cm.
► Hull og større ujevnheter må fjernes.

Bruk av trådlegger



LES DETTE

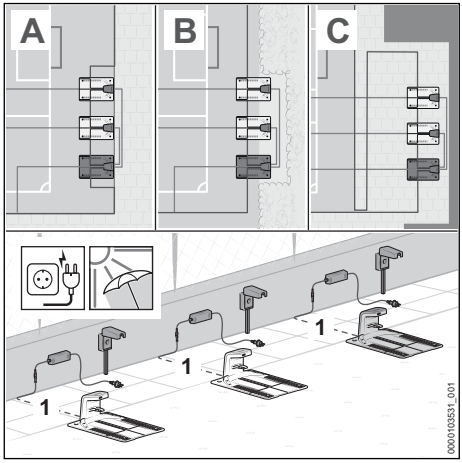
■ For at ledningstrådene og avgrensningstråden ikke skal bli skadet, anbefales det å legge trådene med en trådlegger. På den måten beskyttes trådene ved plenpleie (f.eks. lufting) samt ved lek og spill.
  ► Plenen må ikke behandles med maskiner som trenger dypere ned i bakken enn ledningstrådene og avgrensningstråden ble lagt.
  ► Maksimumsdybde for legging av ledningstråder og avgrensningstråd: a = 10 cm.

5.2.2 Gjør klar robotgressklipperen til bruk

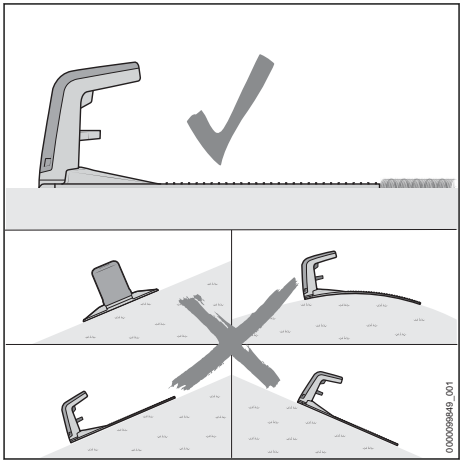
- Fjern emballasjematerialer og transportsikringer.
- Forsikre deg om at følgende komponenter er i sikker tilstand:
  - Robotgressklipper, 📖 4.6.1
  - Gressklipper, 📖 4.6.2
  - Batteri, 📖 4.6.3
  - Dockingstasjon og nettdel, 📖 4.6.4
- Oppsett av dockingstasjonen, 📖 5.3
- Legging av ledningstråd, 📖 5.4
- Legging av avgrensningstråd, 📖 5.5
- Elektrisk tilkobling av dockingstasjonen, 📖 5.6
- Opprette team, 📖 5.7
- Lukk det trådløse Bluetooth®-grensesnittet, 📖 7
- Dersom trinnene ikke kan gjennomføres: Ikke bruk robotgressklipperen og oppsøk en STIHL fagforhandler.

5.3 Oppsett av dockingstasjonen

5.3.1 Generelle retningslinjer

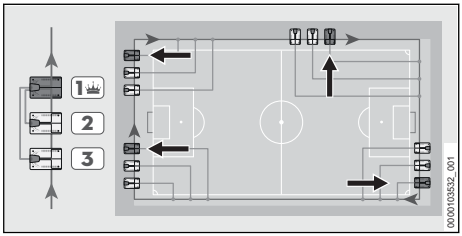


- Velg plassering for dockingstasjonene slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - Dockingstasjonene står i klippeområde (A), direkte ved klippeområde (B) eller utenfor klippeområde (C).
  - Det befinner seg ingen hindringer langs der hvor ledningstrådene befinner seg.
  - Ladekablene (1) kan legges utenfor klippeområdet til en egnet stikkontakt.
  - Dockingstasjonene og nettdelene står på et sted med godt innsyn.
  - Såfremt mulig: Plasseringen er beskyttet mot værpåvirkning og står i skyggen.
  - Såfremt mulig: Dockingstasjonene står innenfor mottakerområdet til det trådløse nettverket (WiFi-forbindelse).



- Juster dockingstasjonene slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - Dockingstasjonene står på en jevn flate.
  - Dockingstasjonenes åpning peker forover i retning av klippeområdet.
  - Dockingstasjonene er stilt vannrett og uten helning mot siden, forover eller bakover.
  - Bunnplaten bøyer seg ikke og ligger flatt på bakken.

5.3.2 Posisjonering av dockingstasjoner

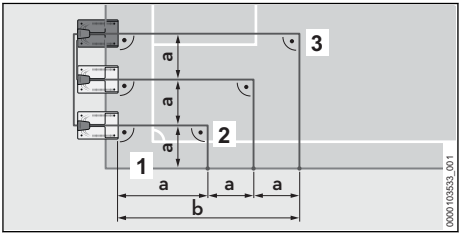


Dockingstasjonen som er plassert ytterst til høyre sett fra banen blir alltid definert som master-dockingstasjon (Team 1). På master-dockingstasjonen (Team 1) blir avgrensningstråden og alle ledningstråder koblet til.

- Master-dockingstasjon (Team 1)
- Dockingstasjon (Team 2)
- Dockingstasjon (Team 3)

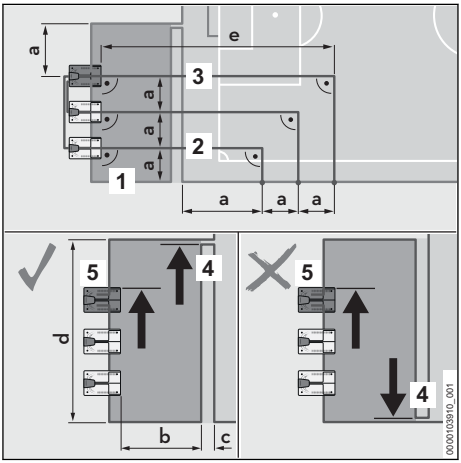
Dockingstasjonen festes med jordplugger først etter avsluttet trådlegging.

Dockingstasjoner i klippeområdet



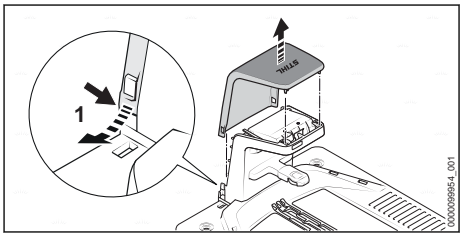
Plasser dockingstasjonen i klippeområdet slik at følgende betingelser er oppfylt:
– Avgrensningstråden (1) og ledningstråden (2) har en avstand på minst a = 2 m.
– Ledningstrådene har en avstand på minst a = 2 m.
– Den lengste ledningstråden (3) har en maksimumslengde på b = 80 m.

Dockingstasjoner utenfor klippeområdet

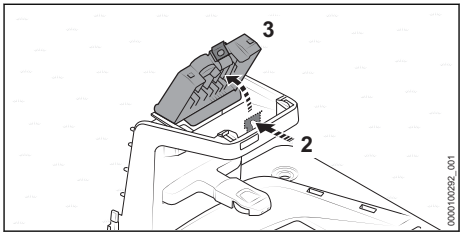


Plasser dockingstasjonen utenfor klippeområdet slik at følgende betingelser er oppfylt:
– Avgrensningstråden (1) og ledningstråden (2) har en avstand på minst a = 2 m.
– Ledningstrådene har en avstand på minst a = 2 m.
– Dockingstasjonene og trådsløyfen (4) har en avstand på b = ≤ 35 m.
– Trådsløyfen (4) har en bredde på c = 37 cm (1x iMOW® Ruler).
– De ytre avgrensningstrådene til området som separeres ut har en avstand på d = ≤ 10 m.
– Den lengste ledningstråden (3) har en maksimumslengde på e = 80 m.
– Trådsløyfen (4) er plassert til høyre for master-dockingstasjonen (5).

5.3.3 Klargjøre dockingstasjoner



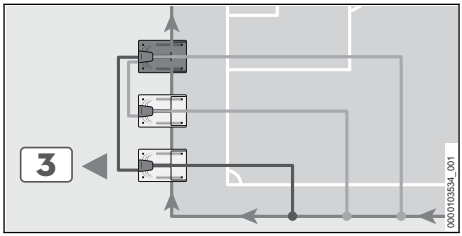
► Bøy hetten (1) lett utover på begge sider og ta den av oppover.



► Trykk på låsespaken (2) og vipp opp dekslet (3).

5.4 Legging av ledningstråd

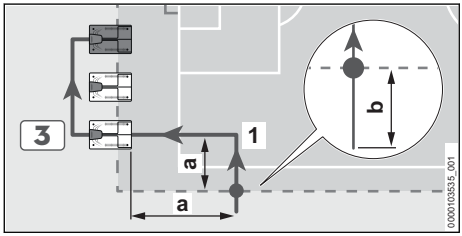
5.4.1 Legging av ledningstråder



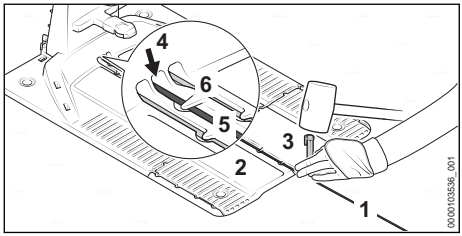
Med leggingen av ledningstråder startes det alltid på dockingstasjonen som er plassert nærmest hjørnet av klippeområdet. I dette eksemplet er det dockingstasjonen (Team 3).

Leggingen av ledningstråder foretas alltid ut fra kanten av klippeområdet til den respektive dockingstasjonen.

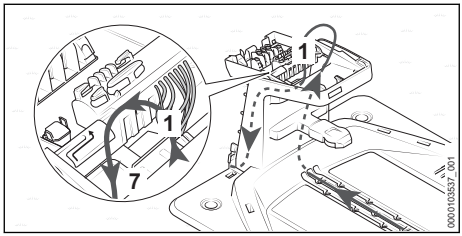
Legging av ledningstråden til dockingstasjonen (Team 3)



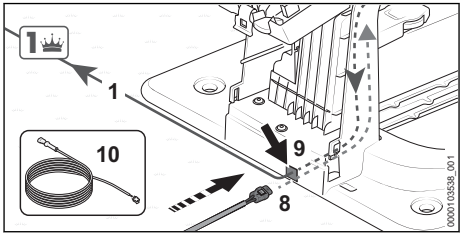
- Hold en avstand på minst a = 2 m til kantene av klippeområdet.
- La ledningstråden (1) stå med en lengde på b = 1 m over avgrensningstråden som senere skal legges på kanten av klippeområdet.
- Legg ledningstråden (1) inn i klippeområdet og deretter i rett vinkel til dockingstasjonen (Team 3).



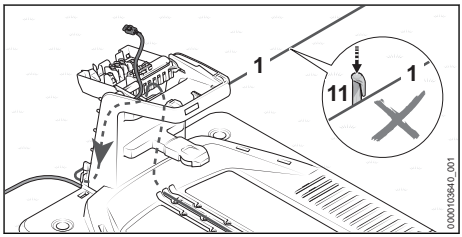
- Fest ledningstråden (1) direkte på bunnplaten (2) med en festespiker (3).
- Vikle ut tilstrekkelig tråd fra trådspolen og kutt den med en avbitertang.
  Trådlengden må være tilstrekkelig til å kunne føre ledningstråden gjennom dockingstasjonen (Team 3) og bak dockingstasjonen til master-dockingstasjonen (Team 1) og koble den til.
- Sett ledningstråden (1) inn i den midtre gjennomføringen (4) og før den videre.
  Ledningstråden (1) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen (Team 3).
- Ledningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen (5) og fikseres av kroken (6).



- Sett ledningstråden (1) ovenfra inn i den venstre åpningen (7) og før den videre.
  Ledningstråden (1) trer ut igjen på baksiden gjennom åpningen til ladekabelen.

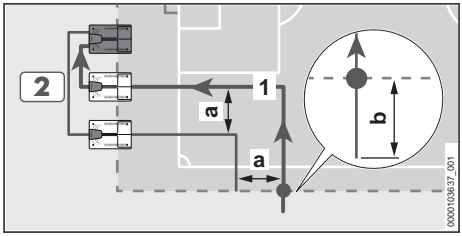


- Før ledningstråden (1) bak dockingstasjonen (Team 3) til master-dockingstasjonen (Team 1).
- Sett pluggen (8) inn i åpningen (9) til ladekabelen og før ladekabelen (10) videre.
  Ladekabelen (10) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.



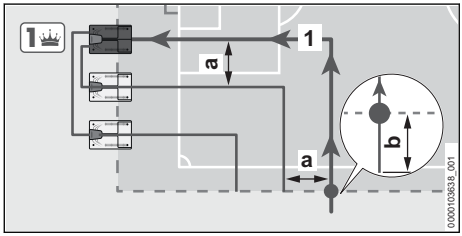
Ledningstråden (1) til master-dockingstasjonen (Team 1) festes på et senere tidspunkt med en festespiker (11).

Legging av ledningstråden til dockingstasjonen (Team 2)

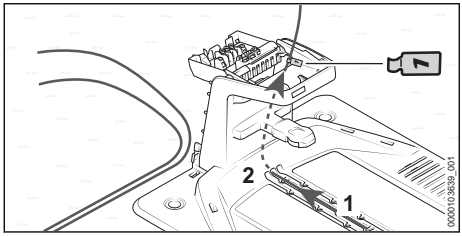


- Legg ledningstråden (1) til dockingstasjonen (Team 2) slik som beskrevet for ledningstråden til dockingstasjonen (Team 3). Opprettholden minimumsavstand på a = 2 m til ledningstråden som allerede er lagt.
- La ledningstråden (1) stå med en lengde på b = 1 m over avgrensningstråden som senere skal legges på kanten av klippeområdet.

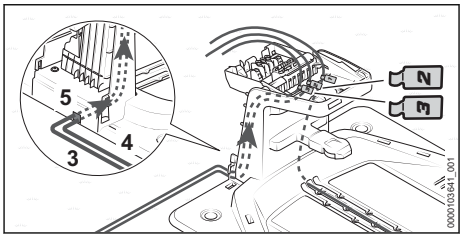
Legging av ledningstråden til master-dockingstasjonen (Team 1)



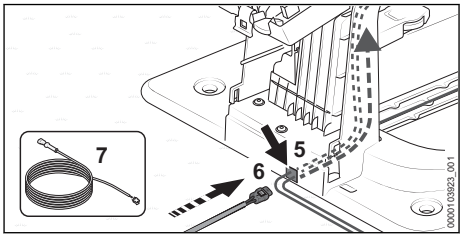
- Legg ledningstråden med en minimumsavstand på a = 2 m til ledningstråden som allerede er lagt til master-dockingstasjonen (Team 1).
- La ledningstråden (1) stå med en lengde på b = 1 m over avgrensningstråden som senere skal legges på kanten av klippeområdet.
- Fest ledningstråden direkte på bunnplaten med en festespiker.
- Vikle ut tilstrekkelig tråd fra trådspolen og kutt den med en avbitertang.
  Trådlengden må være tilstrekkelig til å kunne føre ledningstråden gjennom master-dockingstasjonen (Team 1) og koble den til.
- Ledningstråden legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken.



- Sett ledningstråden (1) inn i den midtre gjennomføringen (2) og før den videre.
  Ledningstråden skyves opp på innsiden av master-dockingstasjonen (Team 1).
- Marker ledningstråden nær kapslingen med den passende kabelmarkøren.
  Merkingen forenkler senere tilkobling på riktig klemme.



- Sett ledningstrådene (3 og 4) til dockingstasjonene (Team 2 og Team 3) inn i åpningen (5) til ladekabelen og før ladekablene videre.
  Ledningstrådene skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.
- Marker ledningstrådene nær kapslingen med de passende kabelmarkørene.
  Merkingen forenkler senere tilkobling på riktig klemme.



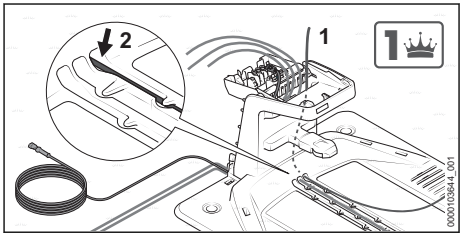
- Sett pluggen (6) inn i åpningen (5) og før ladekabelen (7) videre.
  Ladekabelen (7) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.

5.5 Legging av avgrensningstråd

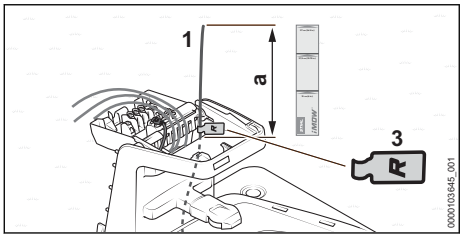
5.5.1 Legging av avgrensningstråd

Legging av avgrensningstråd til ledningstrådene

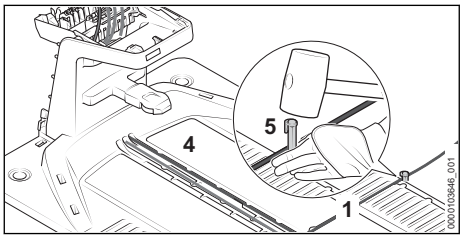
Master-dockingstasjonen (Team 1) benyttes som utgangspunktet for legging av avgrensningstråden. Avgrensningstråden legges med urviseren.



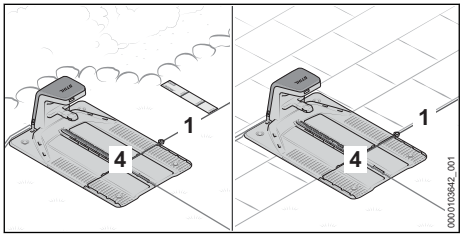
- Sett ledningsstarten (1) inn i den høyre gjennomføringen (2) og før den videre.
  Avgrensningstråden (1) skyves opp på innsiden av master-dockingstasjonen (Team 1).



- Før avgrensningstråden (1) helt til den rager ut med en lengde på a = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) oppover.
- Marker trådstarten (1) nær kapslingen med en kabelmarkør (3).
  Merkingen forenkler senere tilkobling på riktig klemme.



- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten (4) at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken.
- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (4) til master-dockingstasjonen med en festespiker (5).

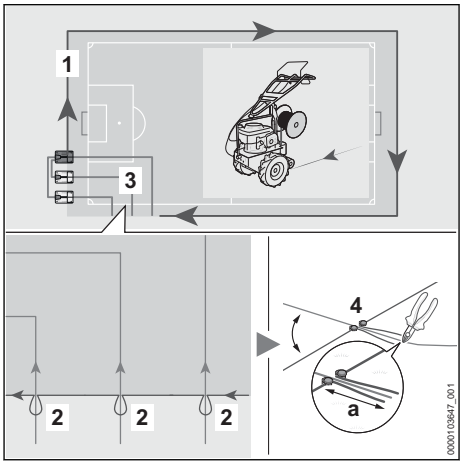


- Legg avgrensningstråden (1) slik at følgende betingelser er oppfylt:
  – Før avgrensningstråden (1) ut fra bunnplaten (4) på siden og med en avstand på 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) til hindringer langs den kjørbare flaten.
  – Avgrensningstråden er ført ut av bunnplaten (4) på siden, og lagt den langs den kjørbare flaten.

Legging av tilkoblingspunkt for ledningstråder

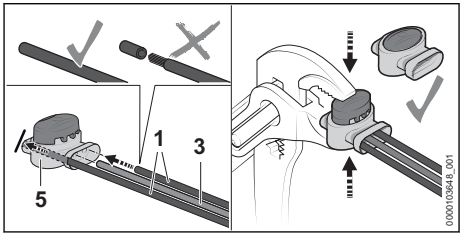
⚠ LES DETTE

- Legg trådene under plenen for å unngå at trådene skades ved plenpleie eller gjennom lek og spill.

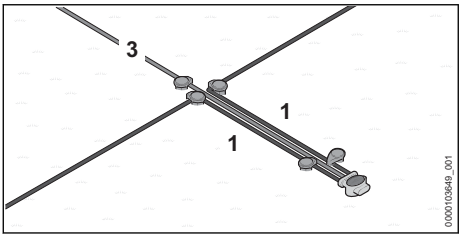


Ved installasjonen av den omkringliggende avgrensningstråden (1) må tilkoblingspunktene (2) for ledningstrådene (3) legges:

- Fest avgrensningstråden (1) på de tiltenkte punktene med en festespiker (4).
- Legg avgrensningstråden (1) i en sløyfe med en lengde på a = 15 cm og fest med en ekstra festespiker (4).
- Kutt avgrensningstråden (1) på enden av trådsløyfen med f.eks. en avbitertang.
- Legg ledningstråden (3) midt mellom endene til avgrensningstråden (1).
- Før alle trådendene til samme lengde a = 15 cm.



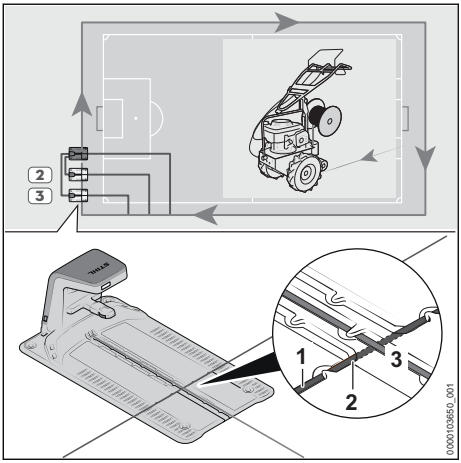
- Sett enden av avgrensningstrådene (1) og ledningstråden (3) frem til anslaget i forbindelsesstykket (5).
  Trådendene må ikke avisoleres.
- Trykk sammen forbindelsesstykket (5) frem til anslaget med en tang.



- Før avgrensningstrådene (1) og ledningstråden (3) parallelt med og inntil hverandre, uten at trådene krysser hverandre.
- Fest trådene med ytterligere festespikre.
- Legg avgrensningstråden (1) videre rundt klippeområdet.

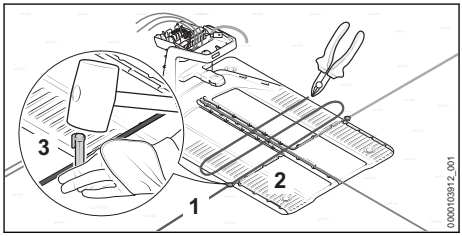
Legg avgrensningstråden på dockingstasjonene (Team 3) og (Team 2)

Avhengig av underlaget kan avgrensningstråden legges gjennom bunnplatene til dockingstasjonene eller legges under bunnplatene.

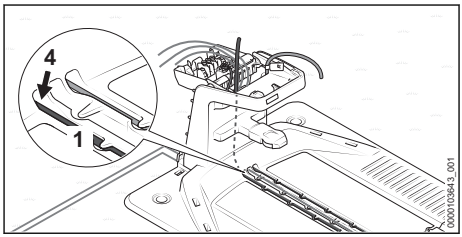


- Dersom avgrensningstråden (1) legges gjennom dockingstasjonen:
  - Sett avgrensningstråden (1) inn i gjennomføringen (2) på siden av bunnplaten til dockingstasjonen og før den videre.
  - Før avgrensningstråden (1) videre gjennom under ledningstråden (3).
  - Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken.
  - Gjenta prosedyren helt til master-dockingstasjonen (Team 1).

Legg avgrensningstråden på master-dockingstasjonen (Team 1)

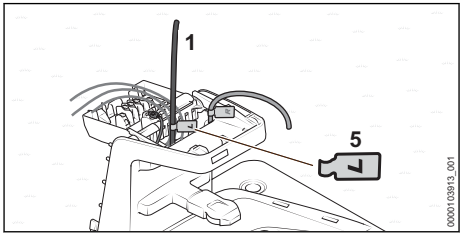


- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (2) til master-dockingstasjonen (Team 1) med en festespiker (3).
- Med hjelp av avgrensningstråden (1) måles to bredder av bunnplaten og kapp deretter avgrensningstråden (1) med en avbitertang.



- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken.
- Sett avgrensningstråden (1) inn i den venstre gjennomføringen (4) og før den videre.

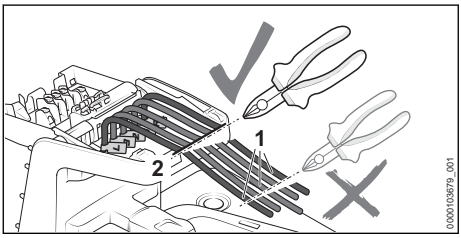
Trådenden (1) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.



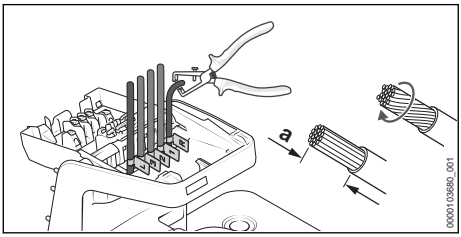
- Marker trådenden (1) nær kapslingen med en kabelmarkør (5).

5.6 Koble til dockingstasjonen elektrisk

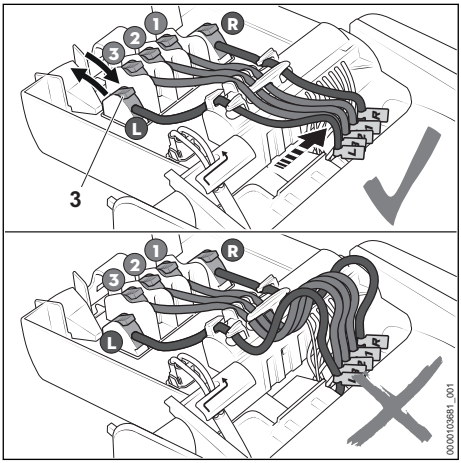
5.6.1 Koble til avgrensningstråden og ledningstråden



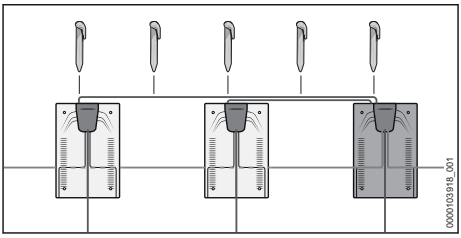
- Stram trådendene (1) og kapp de langs kanten (2) med en avbitertang.



- Avisoler trådendene til en lengde på a = 10 mm.
- Ledningstrådene drilles slik at ingen enkeltstående tråder rager ut.



- Trådendene med påskrift tilordnes de respektive klemmene.
- Vipp opp spaken til den respektive klemmen (3) bakover.
- Før den avisolerte trådenden inn i den respektive klemmen og vipp spaken (3) forover igjen for å lukke.
- Fest avgrensningstrådene og ledningstrådene i kabelholderne slik at det ikke dannes noen kabelsløyfer.

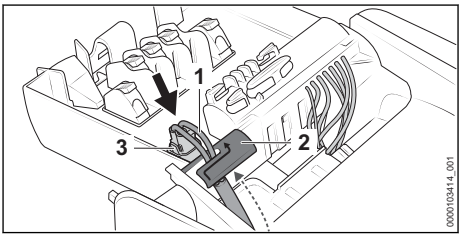


- Fest ledningstrådene bak dockingstasjonene med festespiker.

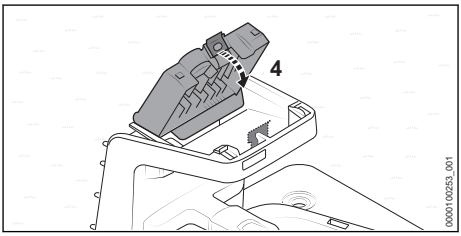
5.6.2 Koble til ladekabelen

LES DETTE

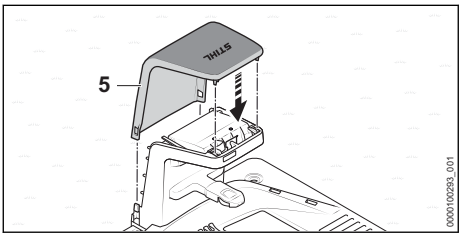
- Pluggforbindelsene til ladekabelen er i montert tilstand beskyttet mot tilsmussing, f.eks. støv og skitt. Ved tilsmussing av pluggforbindelsene kan det forekomme driftsforstyrrelser hos dockingstasjonen.
  - Beskytt åpne pluggforbindelser mot tilsmussing.
  - Tilsmussede pluggforbindelser må rengjøres slik det er beskrevet i bruksanvisningen.



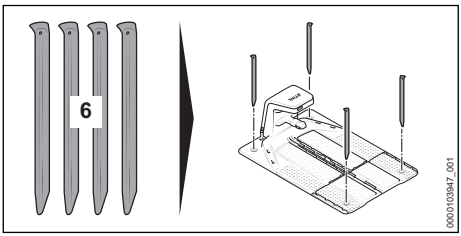
- Fest ladekabelen (1) i kabelholderen (2).
- Sett inn pluggen (3).
  Pluggen (3) går hørbart og merkbart i inngrep på begge sider.



► Vipp dekslet (4) forover.
Dekslet (4) går hørbart og merkbart i inngrep.



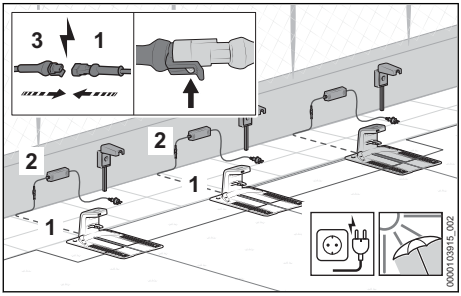
► Sett på motordekslet (5).
Hetten (5) går hørbart i inngrep.



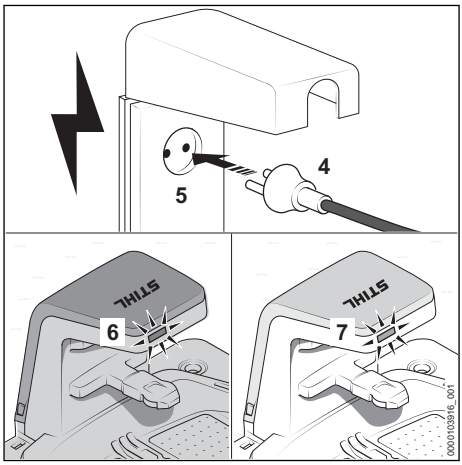
► Fest alle dockingstasjonenene på bakken med fire jordplugger (6).

Koble til ladekablene til alle de andre dockingstasjonene slik det er beskrevet i dette kapitlet.

5.6.3 Legg ladekabelen og koble til nettdelen



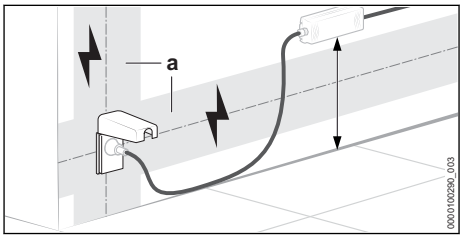
► Legg ladekabelen (1) til stedet hvor nettdelen (2) er plassert.
► Velg plassering for nettdelen (2) slik at følgende betingelser er oppfylt:
– Nettdelen (2) og tilkoblingsledningen befinner seg utenfor klippeområdet.
– En egnet stikkontakt befinner seg innenfor rekkevidde for nettdelen (2).
– Nettdelen (2) ligger på et jevnt og ikke permanent vått underlag.
– Nettdelen (2) er plassert opphøyd fra gulvet, dersom den kan bli utsatt for langvarig fuktighet.
– Såfremt mulig: Plasseringen er beskyttet mot værpåvirkning og står i skyggen.
► Legg ladekabelen slik at følgende betingelser er oppfylt:
– Ladekabelen (1) befinner seg utenfor klippeområdet.
– Ladekabelen (1) er lagt slik at personer ikke kan snuble over den.
– Ladekabelen (1) er ikke strammet eller flokete.
– Ladekabelen (1) er viklet av fullstendig og ligger ikke under dockingstasjonen.
– Ladekabelen (1) står ikke på et permanent vått underlag.
► Koble ladekabelen (1) til pluggen (3) hos nettdelen (2) slik at den smekker på plass fullstendig.



► Stikk nettpluggen (4) inn i en korrekt installert stikkontakt (5).
Lysdiodene (6) på master-dockingstasjonen (Team 1) lyser grønt. Lysdiodene (7) på de andre dockingstasjonene blinker rødt.

5.6.4 Montering av nettdelen på en vegg

Nettdelen kan monteres på en vegg.



- Nettdelen må monteres slik at følgende betingelser er oppfylt:
  – Passende festemateriale benyttes.
  – Nettdelen er vannrett.
    Følgende avstander må overholdes:
    – Nettdelen befinner seg utenfor området (a) til mulige elektroinstallasjoner.
    – En egnet stikkontakt befinner seg innenfor rekkevidde for nettdelen.
  – Såfremt mulig: Plasseringen er beskyttet mot værpåvirkning og står i skyggen.

5.7 Konfigurasjon av team

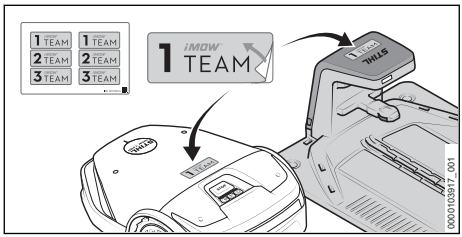
5.7.1 Forberede team

Tilbakestille robotgressklipper

Dersom en robotgressklipper tidligere ble brukt som enkeltstående apparat eller i et annet team, må alle innstillinger via appen "MY iMOW®" tilbakestilles til standardinnstillingene, 🕮 9.2.

Foreta innstillingene av robotgressklipperen først etter fullført konfigurasjon som team via appen "MY iMOW®" eller STIHL connected Portal.

Markere robotgressklippere og dockingstasjoner som team

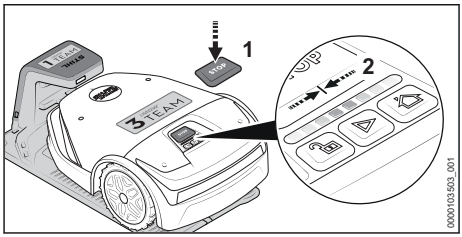


- Marker robotgressklipperne og de tilhørende dockingstasjonene med de medfølgende etikettene.

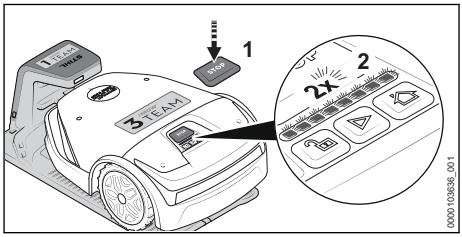
Rekkefølge fra høyre mot venstre:
– Master-dockingstasjon (Team 1)
– Dockingstasjon (Team 2)
– Dockingstasjon (Team 3)

Aktiver tastelåsen

For å konfigurere team-funksjonen må tastelåsen til robotgressklipperen være aktivert.



- Trykk på "STOPP" (1).
  Robotgressklipperen stoppes og sperres.
- Trykk på "STOPP" (1) helt til lysstripen (2) lyser helt rødt.



- Trykk på "STOPP" (1).
  Lysstripene (2) blinker to ganger. Tastelåsen til robotgressklipperen er aktivert.

Deaktivere PIN-beskyttelse

For å konfigurere team-funksjonen må PIN-beskyttelsen på robotgressklipperen være deaktivert.

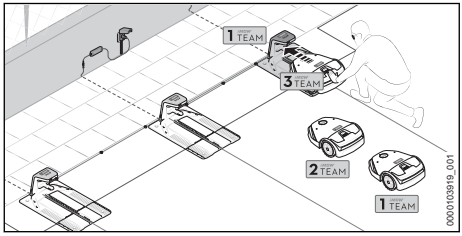
- Dersom en PIN-beskyttelse er aktiv deaktiveres PIN-beskyttelsen via appen "MY iMOW®".

5.7.2 Opprette team

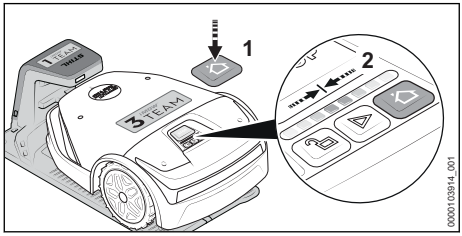
Konfigurasjonen av team-funksjonen må foretas enkeltvis for hver enkelt robotgressklipper med den tilhørende dockingstasjonen, og i synkende rekkefølge:
– Team 3
– Team 2
– Team 1

For å konfigurere team-funksjonen må den respektive robotgressklipperen først settes inn i master-dockingstasjonen (Team 1).

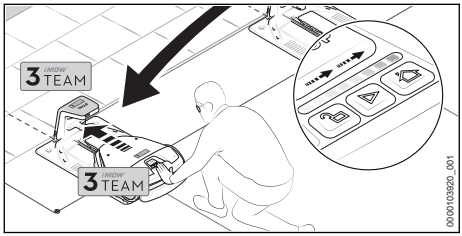
Opprette Team 3



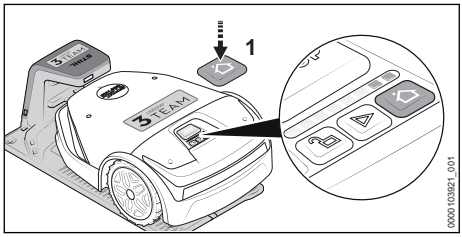
► Skyv robotgressklipperen (Team 3) inn i master-dockingstasjonen (Team 1) frem til anslaget.



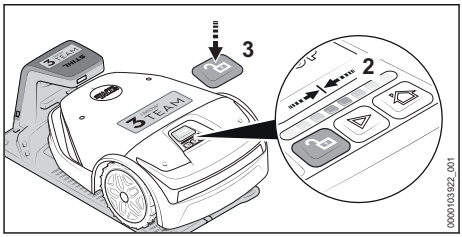
► Trykk på "HUS" (1) helt til lysstripen (2) lyser helt gult.
Team-konfigurasjonen er aktiv og lysstripen (2) lyser gult fra venstre mot høyre.



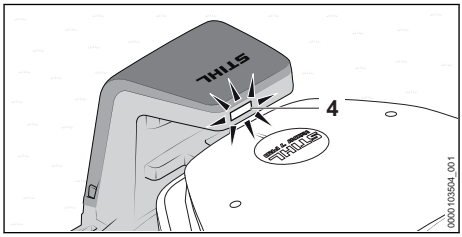
► Ta robotgressklipperen (Team 3) ut av master-dockingstasjonen og skyv den frem til anslaget i målstasjonen (Team 3).



► Trykk på "HUS" (1).
Målstasjonen bekreftes.



► Trykk på "LÅS" (3) helt til lysstripen (2) lyser helt hvitt.
Tastelåsen til robotgressklipperen er deaktivert.



► Trykk på tastekombinasjonen som vises.
Lysdioden (4) på dockingstasjonen (Team 3) blinker hvitt.

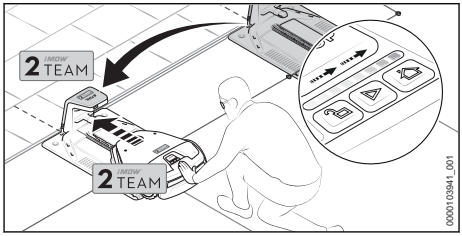
Team 3 er opprettet. Robotgressklipperen er klar for klipping.

Opprette Team 2

Konfigurer team-funksjonen for Team 2 slik det er beskrevet for Team 3.

► Skyv robotgressklipperen (Team 2) inn i master-dockingstasjonen (Team 1) frem til anslaget.

► Trykk på "HUS" helt til lysstripen lyser helt gult.
Team-konfigurasjonen er aktiv og lysstripen lyser gult fra venstre mot høyre.



► Ta robotgressklipperen (Team 2) ut av master-dockingstasjonen og skyv den frem til anslaget i målstasjonen (Team 2).

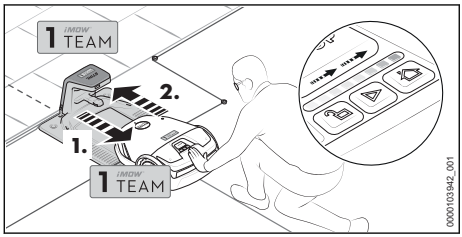
► Trykk på "HUS".
Målstasjonen bekreftes.

- ► Trykk på "LÅS" helt til lysstripen lyser helt hvitt.
  Tastelåsen til robotgressklipperen er deaktivert.
- ► Trykk på tastekombinasjonen som vises.
  Lysdioden på dockingstasjonen (Team 2) blinker hvitt.

Opprette Team 1

Konfigurer team-funksjonen for Team 1 slik det er beskrevet for Team 3 og Team 2.

- ► Skyv robotgressklipperen (Team 1) inn i master-dockingstasjonen (Team 1) frem til anslaget.
- ► Trykk på "HUS" helt til lysstripen lyser helt gult.
  Team-konfigurasjonen er aktiv og lysstripen lyser gult fra venstre mot høyre.



- ► Ta robotgressklipperen (Team 1) ut av master-dockingstasjonen (Team 1) og skyv den frem til anslaget i master-dockingstasjonen igjen.
- ► Trykk på "HUS".
  Målstasjonen bekreftes.
- ► Trykk på "LÅS" helt til lysstripen lyser helt hvitt.
  Tastelåsen til robotgressklipperen er deaktivert.
- ► Trykk på tastekombinasjonen som vises.
  Lysdioden på dockingstasjonen (Team 1) blinker hvitt.

Avslutte konfigurasjonen av team

Foreta innstillingene av robotgressklipperen først etter fullført konfigurasjon som team via appen "MY iMOW®" eller STIHL connected Portal.
De viktigste innstillingene for team-funksjonen er:

– Fastlegg samme snitthøyde for alle robotgressklipperne
– Opprett en klippeplan og fastlegg tidssone
– Still inn regnføleren
– Definisjon av startdistanse

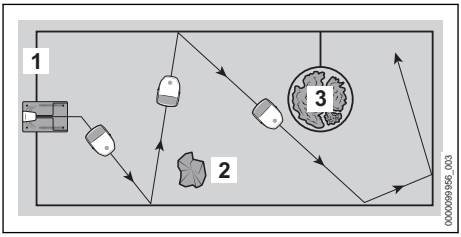
For å definere startdistansen må PIN-beskyttelsen på robotgressklipperen være deaktivert.

- ► Dersom en PIN-beskyttelse er aktiv: Deaktiver PIN-beskyttelsen via appen "MY iMOW®".

6 Bruk av robotgressklipper som enkeltstående apparat

6.1 Funksjonsbeskrivelse

6.1.1 Funksjonsbeskrivelse



Robotgressklipperen klipper gresset i tilfeldig valgte baner. For at robotgressklipperen skal kunne oppdage grensene til klippeområdet, må en avgrensningstråd (1) legges rundt klippeområdet.

Avgrensningstråden (1) overfører et signal til robotgressklipperen. Signalet dannes hos dockingstasjonen.

Faste hindringer (2) i klippeområdet oppdages av robotgressklipperen med hjelp av ultralydsensorer og en støtføler.

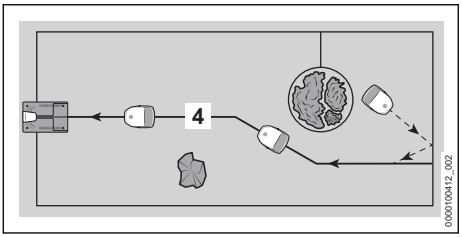
Når robotgressklipperen oppdager en fast hindring (2), vil den redusere hastigheten, støte mot den faste hindringen og deretter kjøre videre i en annen retning.

Områder (3) som robotgressklipperen ikke skal kjøre på, samt hindringer den ikke skal støte mot, må avgrenses fra det resterende klippeområdet med hjelp av avgrensningstråden (1).

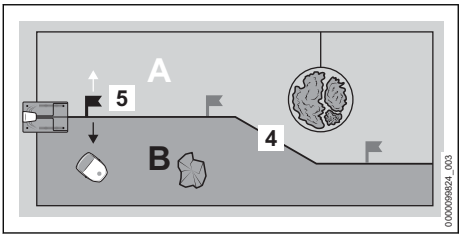
Når robotgressklipperen oppdager et avgrenset område (3), vil den redusere hastigheten, støte mot den faste hindringen og deretter kjøre videre i en annen retning.

Ved klipping forlater robotgressklipperen på egen hånd dockingstasjonen for å klippe gresset.

Betjeningen av robotgressklipperen foretas via appen "MY iMOW®" og tastene på kontrollpanelet til robotgressklipperen. Lysstripene på robotgressklipperen, samt en kunstig opprettet tekst-til-tale informerer om den aktuelle statusen hos robotgressklipperen.

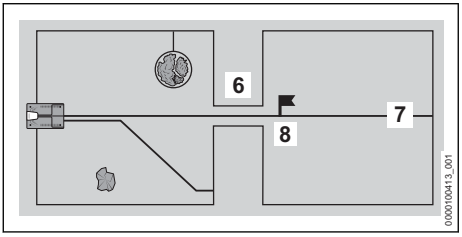


Har batteriet et lavt ladenivå, vil robotgressklipperen søke etter den nærmeste ledningstråden (4) under klippingen. Dersom en ledningstråd (4) oppdages, kjører robotgressklipperen på egen hånd på den tilbake til dockingstasjonen. Dockingstasjonen lader opp batteriet igjen. Minst en ledningstråd (4) må være lagt i klippeområdet. Maksimum tre ledningstråder kan legges. Dersom klippingen skal avbrytes eller batteriet lades opp, kan robotgressklipperen også sendes direkte tilbake til dockingstasjonen via appen "MY iMOW®" eller "Hus"-tasten.



På en ledningstråd (4) kan inntil tre startpunkter (5) settes. Robotgressklipperen kan kjøre målrettet til det respektive startpunktet, og starte klippingen derfra.

Klippeområdet kan inndeles i flere soner (eksempel: A og B) med ledningstråden (4). Sonene defineres av et startpunkt (5). Fra det utvalgte startpunktet kan robotgressklipperen styres til venstre eller høyre inn i den ønskede sonen. Robotgressklipperen kan da klippe målrettet i den utvalgte sonen. Startpunkter og soner administreres via appen "MY iMOW®" og det kan tas hensyn til disse i klippeplanen.



Dersom det befinner seg et trangt område (6) i klippeområdet, vil robotgressklipperen kjøre der så lenge en fastlagt minimumsavstand mellom avgrensningstrådene overholdes. Dersom minimumsavstanden underskrides må en ledningstråd (7) legges gjennom det trange området (6). Ledningstråden (7) fører da robotgressklipperen målrettet gjennom det trange området (6) frem til et startpunkt (8). Fra startpunktet (8) kan robotgressklipperen foreta klipping i klippeområdet bak det trange området (6). Hvor ofte robotgressklipperen kjøres til startpunktet (8) kan fastlegges i appen "MY iMOW®" og hensyntas i klippeplanen.

6.2 Gjør klar klippeområdet og robotgressklipperen til bruk

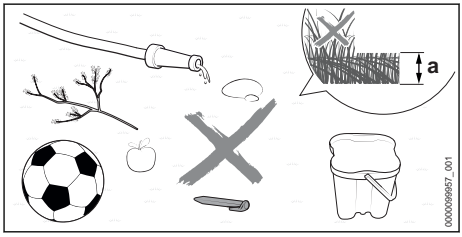
6.2.1 Planlegging og klargjøring av klippeområdet

Før idriftsetting av robotgressklipperen må klippeområdet planlegges og klargjøres. Slik muliggjøresen robust installasjon og upåfallende drift, og mulige feilkilder fjernes.

Planlegging av klippeområde

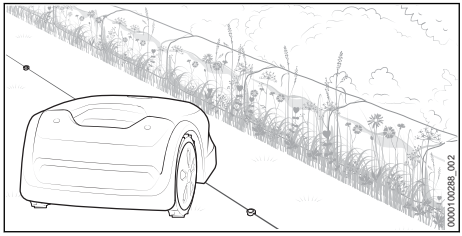
- ► Gjør deg kjent med beskrivelsene av dockingstasjon og legging av tråder i de etterfølgende kapitlene.
- ► Overfør informasjonen til egen hage:
  - – Konturen av klippeområdet
  - – Posisjonen til dockingstasjonen
  - – Avgrensningstrådens forløp (merk deg beskrivelsene av kantavstander og helning for legging av tråder)
  - – Forløpet til ledningstråden/ledningstrådene (minst en, maksimalt tre)

Klargjøring av klippeområdet

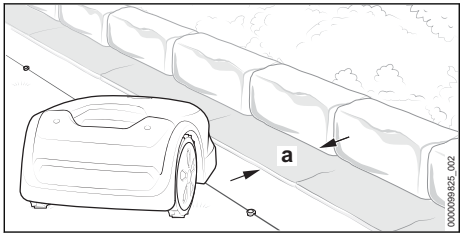


- ► Fjern omkringliggende gjenstander.
- ► Fjern metaller, magnetiske og strømførende materialer samt gamle avgrensningstråder.
- ► Klipp plenen med en plenklipper på klippehøyden som senere også stilles inn for driften av robotgressklipperen. Standardinnstilling av klippehøyde er a = 4 cm.

- Hull og større ujevnheter må fjernes.
- Dersom bakken er hard og tørr må klippeområdet vannes noe for å gjøre det enklere å slå inn festespikrene.



- Robotgressklipperens konstruksjon gjør at en gresstripe blir værende langs områder som ikke er kjørbare. Disse stripene kan f.eks. benyttes til å så blomsterfrø for å skape en blomsterflate for insekter.



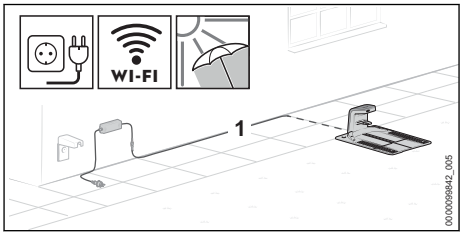
- Dersom kantfri klipping er ønskelig langs områder som ikke er kjørbare: Legg plenkantstein eller plater med en bredde på minst a = 24 cm langs disse områdene.

6.2.2 Gjør klar robotgressklipperen til bruk

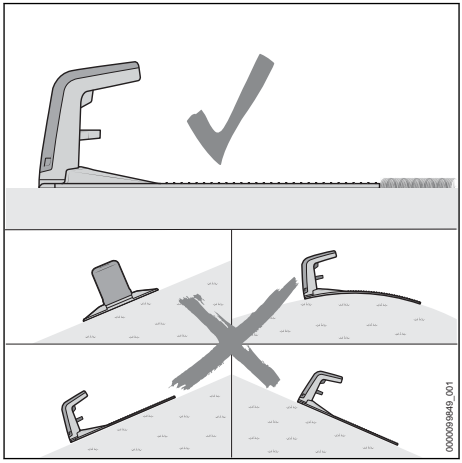
- Fjern emballasjematerialer og transportsikringer.
- Forsikre deg om at følgende komponenter er i sikker tilstand:
  - Robotgressklipper, 🕮 4.6.1
  - Gressklipper, 🕮 4.6.2
  - Batteri, 🕮 4.6.3
  - Dockingstasjon og nettdel, 🕮 4.6.4
- Oppsett av dockingstasjonen, 🕮 6.3
- Legging av avgrensningstråd, 🕮 6.4
- Avslutt legging av avgrensningstråden, 🕮 6.5.1
- Legging av ledningstråd, 🕮 6.6.1
- Elektrisk tilkobling av dockingstasjonen, 🕮 6.7.1
- Lading av robotgressklipperen, 🕮 6.8.1
- Lukk det trådløse Bluetooth®-grensesnittet, 🕮 7.1
- Dersom trinnene ikke kan gjennomføres: Ikke bruk robotgressklipperen og oppsøk en STIHL fagforhandler.

6.3 Oppsett av dockingstasjonen

6.3.1 Generelle retningslinjer



- Velg plassering for dockingstasjonen slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - Ladekabelen (1) kan legges utenfor klippeområdet til en egnet stikkontakt.
  - Dockingstasjonen og nettdelen står på et sted med godt innsyn.
  - Dockingstasjonen står i klippeområdet som er størst eller som klippes hyppigst.
  - Såfremt mulig: Plasseringen er beskyttet mot værpåvirkning og står i skyggen.
  - Såfremt mulig: Dockingstasjonen står innenfor mottakerområdet til det trådløse nettverket (WiFi-forbindelse).
  - Såfremt mulig: Dockingstasjonen står i et klippeområde med heng nederst i helningen.



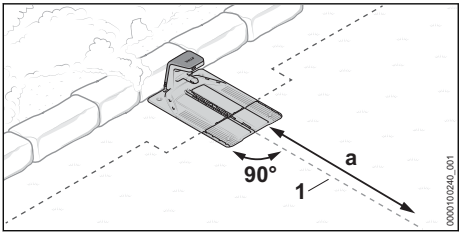
- Juster dockingstasjonen slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - Dockingstasjonen står på en jevn flate.
  - Dockingstasjonens åpning peker forover i retning av klippeområdet.
  - Dockingstasjonen er stilt vannrett og uten helning mot siden, forover eller bakover.
  - Bunnplaten bøyer seg ikke og ligger flatt på bakken.

6.3.2 Plassering av dockingstasjonen

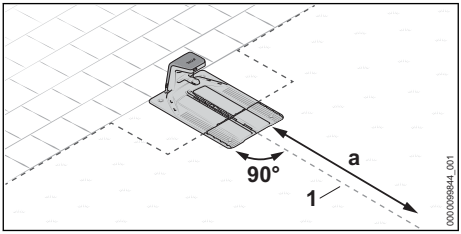
Riktig plassering av dockingstasjonen avhenger av planlagt oppstillingssted og omgivelsene der.

- Velg oppstillingssted og sett opp dockingstasjonen som beskrevet.

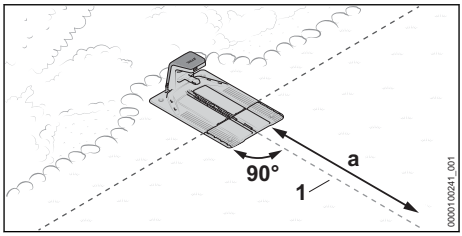
Sett dockingstasjonen i klippeområdet



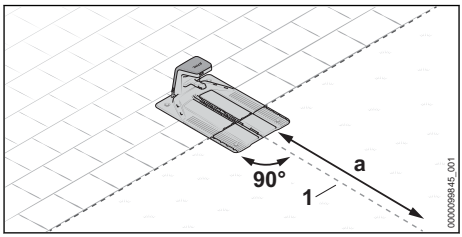
Dockingstasjonen står på kanten av klippeområdet mot en vegg, og ledningstråden (1) føres med en lengde på a = 2 m jevnt fra dockingstasjonen og inn i klippeområdet.



Dockingstasjonen står på kanten av klippeområdet. Det kan kjøres på området som ligger rett ved siden av og ledningstråden (1) kan føres med en lengde på a = 2 m jevnt fra dockingstasjonen og inn i klippeområdet.



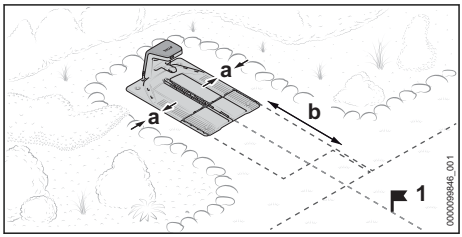
Dockingstasjonen står delvis i et bed og delvis i klippeområdet, og ledningstråden (1) føres med en lengde på a = 2 m jevnt fra dockingstasjonen og inn i klippeområdet.



Dockingstasjonen står delvis på en kjørbar flate og delvis i klippeområdet, og ledningstråden (1) føres med en lengde på a = 2 m jevnt fra dockingstasjonen og inn i klippeområdet.

- Klargjøring av dockingstasjonen, 📖 6.3.3.
- Sett dockingstasjonen i klippeområdet, 📖 6.3.4.

Sett dockingstasjonen utenfor klippeområdet



Dockingstasjonen står utenfor klippeområdet.

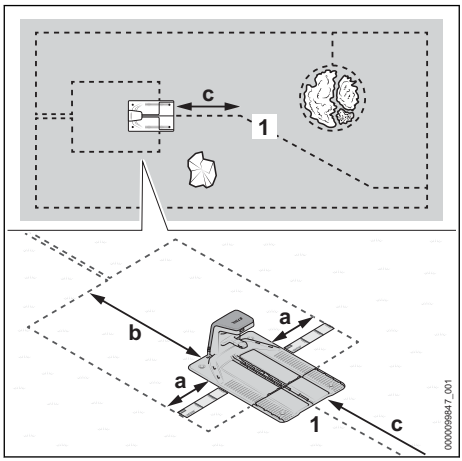
Avstanden til det tilstøtende området på siden må utgjøre minst a = 15 cm.

Avstanden til den fremre kanten av dockingstasjonen til klippeområdet må utgjøre minst b = 2 m.

For å avslutte idriftsettingen hos denne varianten må man sette et startpunkt (1) i klippeområdet. Robotgressklipperen starter da klippingen fra dette punktet, og ikke direkte fra dockingstasjonen. Startpunkter kan stilles inn via appen

"MY iMOW®". Kjørehyppigheten til startpunktet (1) må settes på 100 % i appen.
- ► Klargjøring av dockingstasjonen, 🕮 6.3.3.
- ► Sett dockingstasjonen utenfor klippeområdet, 🕮 6.3.5.

Sett dockingstasjonen midt i klippeområdet



Dockingstasjonen plasseres som en "øy" midt i klippeområdet.

Hos denne varianten føres avgrensningstråden rundt dockingstasjonen og bakover til kanten av klippeområdet. Ledningstråden føres forover til kanten av klippeområdet.

Avstanden til det tilstøtende området på siden må utgjøre minst a = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler).

Avstanden fra den bakre kanten av dockingstasjonen til kanten av klippeområdet må utgjøre minst b = 2 m.

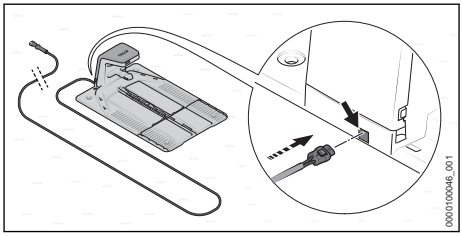
Ledningstråden (1) må kunne føres med en lengde på c = 2 m jevnt fra dockingstasjonen og inn i klippeområdet.
- ► Klargjøring av dockingstasjonen, 🕮 6.3.3.
- ► Sett dockingstasjonen midt i klippeområdet, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Klargjøring av dockingstasjonen

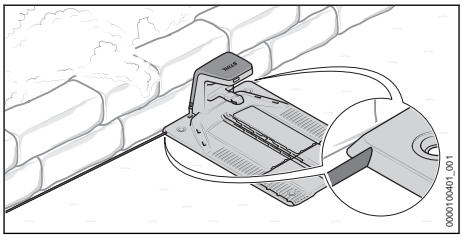
Koble til ladekabelen

LES DETTE

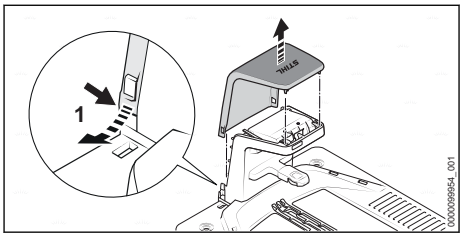
- ■ Pluggforbindelsene til ladekabelen er i montert tilstand beskyttet mot tilsmussing, f.eks. støv og skitt. Ved tilsmussing av pluggforbindelsene kan det forekomme driftsforstyrrelser hos dockingstasjonen.
  - ► Beskytt åpne pluggforbindelser mot tilsmussing.
  - ► Tilsmussede pluggforbindelser må rengjøres slik det er beskrevet i bruksanvisningen.



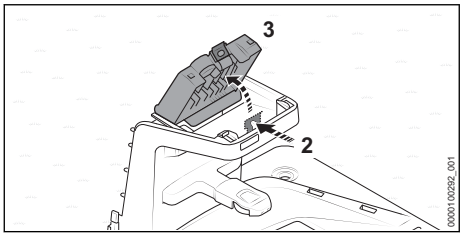
Ladekabelen kan standardmessig tilkobles bakfra.



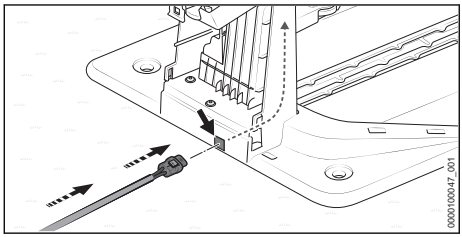
Dersom dockingstasjonen står direkte mot en vegg, kan ladekabelen også legges under bunnplaten. Ladekabelen kan legges til venstre eller høyre ut av bunnplaten.



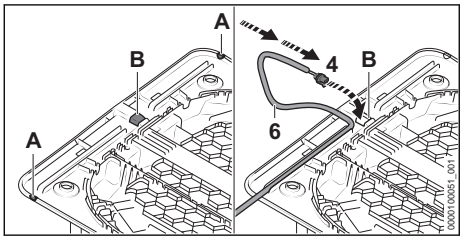
- ► Bøy hetten (1) lett utover på begge sider og ta den av oppover.



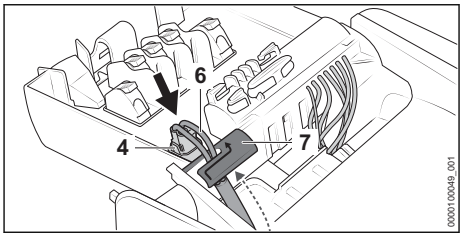
► Trykk på låsespaken (2) og vipp opp dekslet (3).



► Dersom dockingstasjonen skal tilkobles bakfra:
  ► Sett pluggen (4) inn i gjennomføringen (5) og før ladekabelen (6) videre.
  Ladekabelen (6) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.

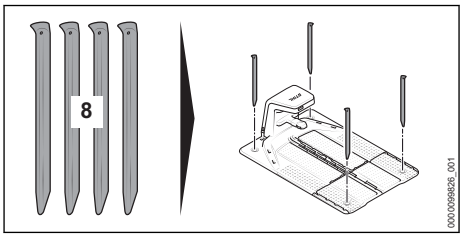


► Dersom dockingstasjonen står direkte mot en vegg eller ladekabelen skal føres til siden under bunnplaten:
  ► Åpne og avgrade kanten på den ønskede siden av bunnplaten på posisjonen (A).
  ► Skjær ut og avgrad en åpning (B) midt på bunnplaten.
  ► Sett pluggen (4) inn i åpningen (B) og før ladekabelen (6) videre.
  Ladekabelen (6) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.



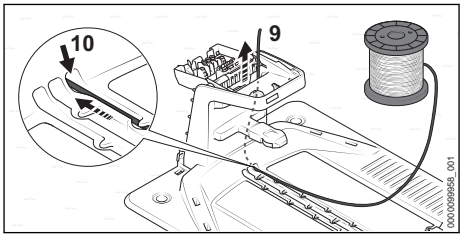
► Fest ladekabelen (6) i kabelholderen (7).
► Sett inn pluggen (4).
Pluggen (4) går hørbart og merkbart i inngrep på begge sider.

Fest dockingstasjonen

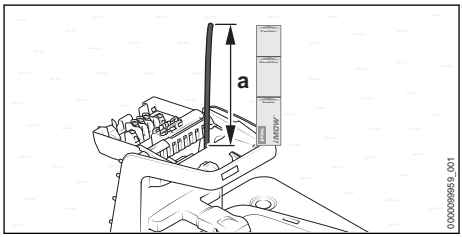


► Fest dockingstasjonen på bakken med fire jordplugger (8).

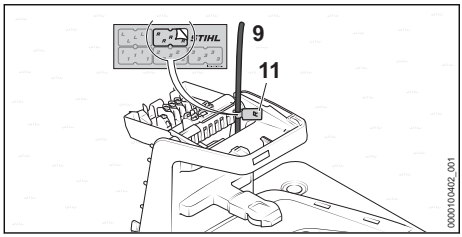
Før inn avgrensningstråden



► Sett ledningsstarten (9) inn i den høyre gjennomføringen (10) og før den videre.
Avgrensningstråden (9) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.

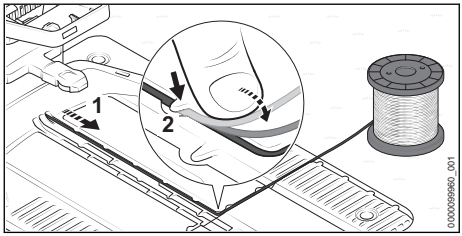


► Før avgrensningstråden helt til den rager ut med en lengde på a = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) oppover.

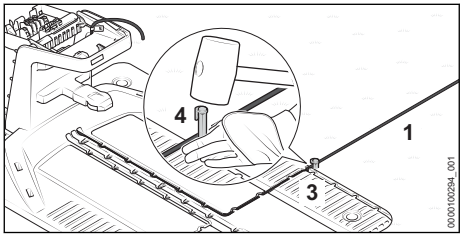


- Marker ledningsstarten (9) nær kapslingen med den passende kabelmarkøren (11). Merkingen forenkler senere tilkobling på riktig klemme.

6.3.4 Sett dockingstasjonen i klippeområdet

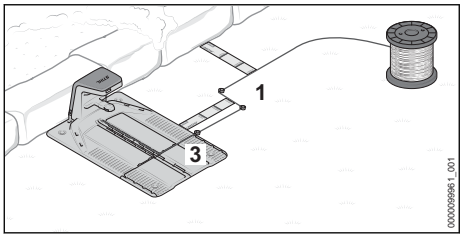


- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken (2).



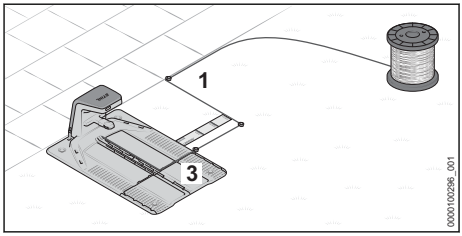
- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (3) med en festespiker (4).

Dersom dockingstasjonen står mot en vegg:



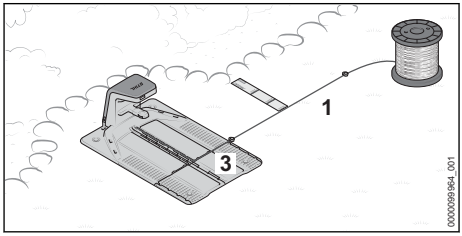
- Før avgrensningstråden (1) 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) vekk fra bunnplaten (3) på siden.
- Før avgrensningstråden (1) parallelt med bunnplaten (3) til kanten av klippeområdet, for å overholde en avstand til veggen på 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler).
- Legg avgrensningstråden (1) med urviseren rundt klippeområdet, 🕮 6.4.

Dersom dockingstasjonen står mot en tilstøtende kjørbar plate:



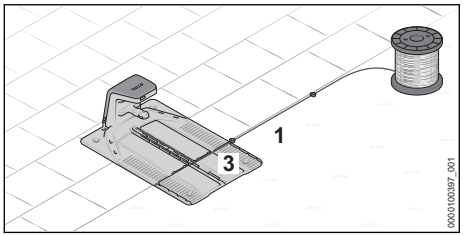
- Før avgrensningstråden (1) 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) vekk fra bunnplaten (3) på siden.
- Før avgrensningstråden (1) parallelt med bunnplaten (3) til kanten av klippeområdet.
- Legg avgrensningstråden (1) med urviseren rundt klippeområdet, 🕮 6.4.

Dersom dockingstasjonen delvis står i et bed og delvis i et klippeområde:



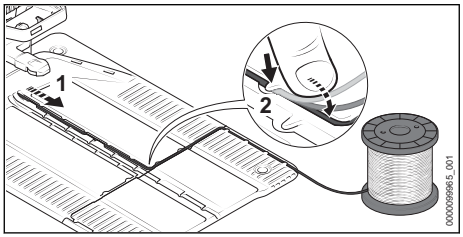
- Før avgrensningstråden (1) vekk fra bunnplaten (3) på siden, og overhold en avstand til veggen på 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) parallelt med bedet.
- Legg avgrensningstråden (1) med urviseren rundt klippeområdet, 🕮 6.4.

Dersom dockingstasjonen delvis står på en kjørbar flate og delvis i et klippeområde:

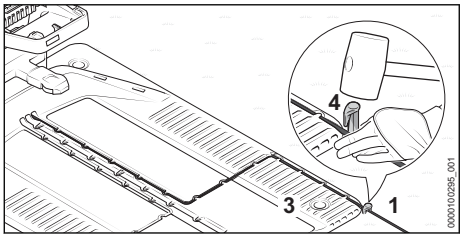


- Før avgrensningstråden (1) vekk fra bunnplaten (3) på siden, og legg den langs den kjørbare flaten.
- Legg avgrensningstråden (1) med urviseren rundt klippeområdet, 🕮 6.4.

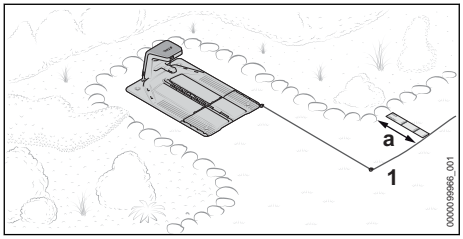
6.3.5 Sett dockingstasjonen utenfor klippeområdet



- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken (2).

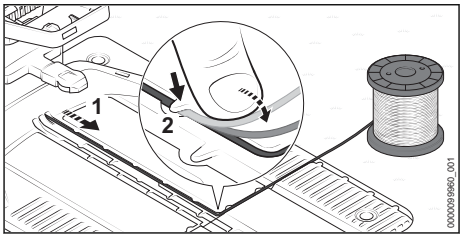


- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (3) med en festespiker (4).

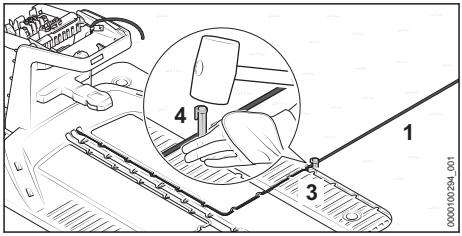


- Før avgrensningstråden (1) forover til klippeområdet.
  Riktig avstand til kanten av klippeområdet avhenger av om kanten av kjøreområdet er kjørnar, eller om en avstand på a = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) må overholdes.
- Legg avgrensningstråden (1) med urviseren rundt klippeområdet, 🕮 6.4.

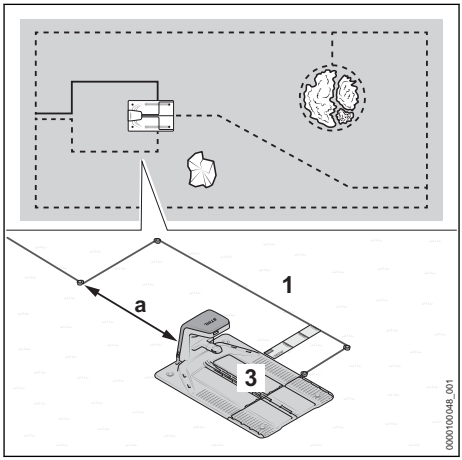
6.3.6 Sett dockingstasjonen midt i klippeområdet



- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken (2).



- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (3) med en festespiker (4).



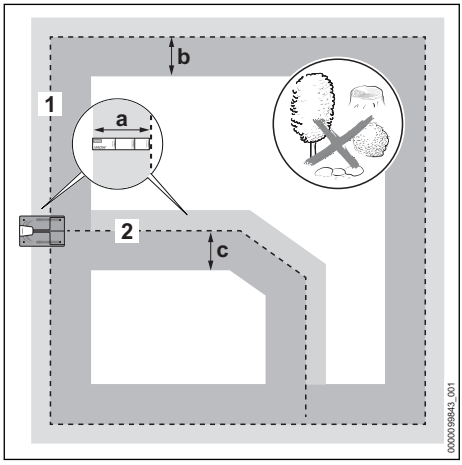
- Før avgrensningstråden (1) minst 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) vekk fra bunnplaten (3) på siden.
- Før avgrensningstråden (1) med en avstand på minst a = 2 m bak bunnplaten (3).

- Før avgrensningstråden (1) midt bak dockingstasjonen til kanten av klippeområdet.
  Riktig avstand til kanten av klippeområdet må overholdes, avhengig av det tilstøtende området.
- Legg avgrensningstråden (1) med urviseren rundt klippeområdet, 📖 6.4.

6.4 Legging av avgrensningstråd

6.4.1 Generelle retningslinjer

Kontroller hvordan avgrensningstråden og ledningstråden forløper i klippeområdet



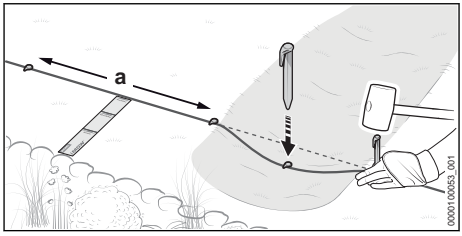
- Påse at klippeområdet langs avgrensningstråden og ledningstråden er jevnt, og har så få hindringer som mulig innenfor følgende bredder:

Avgrensningstråd (1)
- utover: a = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler)
- innover: b = 1,2 m

Ledningstråd (2)
- til høyre i kjøreretningen til dockingstasjonen: a = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler)
- til venstre i kjøreretningen til dockingstasjonen: c = 1,2 m

Legging av avgrensningstråd
- Legg avgrensningstråden med urviseren, startende på dockingstasjonen.
- Avgrensningstråden må ikke bøyes, kuttes, strammes eller krysses.
- Påse at avgrensningstråden ikke krysses av en ledningstråd.
  - Unntak: Ved installasjon av en passasje må ledningstråden krysse avgrensningstråden.
- Du må overholde en avstand på minst 1 m til avgrensningstråder som tilhører robotgressklipper-installasjoner i nærheten.
- Påse at lengden til avgrensningstråden ikke overskrider 850 m.
- Ikke legg avgrensningstråden og ledningstråden med ulik dybde.

Fest avgrensningstråden og ledningstråden

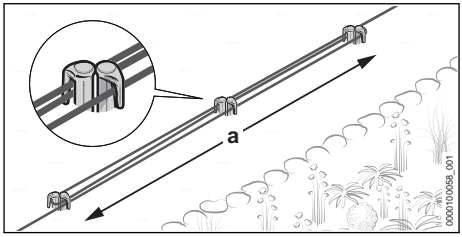


- Fest avgrensningstråden og ledningstråden slik med festespikrene at følgende vilkår er oppfylt:
  - Avstanden mellom festespikrene utgjør maksimum a = 1 m.
  - Avgrensningstråden og ledningstråden ligger flatt på bakken på alle punkter.
  - Festespikrene er senket fullstendig.

Legging av trådreserve

Trådreserver forenkler korrekturer ved legging av tråder, og tilbyr spillerom for fremtidige tilpasninger.
Eksempler:
- Et bed utvides og må gis en ny avgrensning.
- Busker vokser og avgrensningstråden må føres i en større bue rundt plantene.
- Avgrensningstråden ble kuttet for kort på dockingstasjonen og kan ikke tilkobles.

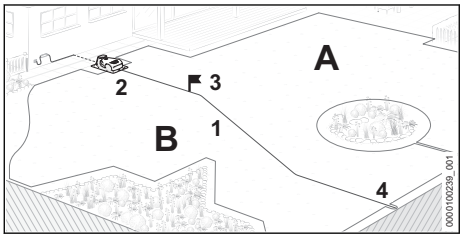
En eller flere trådreserver kan planlegges og legges.



- Avgrensningstråden føres over en lengde på a = 1 m parallelt med og inntil hverandre rundt 2 festespikre, uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.
- Fest trådreserven i midten med ytterligere to festespikre.

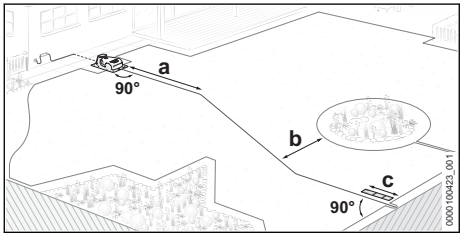
6.4.2 Planlegg ledningstråden og legg tilkoblingspunktet i avgrensningstråden

Legging av ledningstråden eller flere ledningstråder må planlegges grundig i forkant. Posisjonen til alle ledningstråder må hensynstas allerede ved legging av avgrensningstråden. Det må legges minst en ledningstråd, men tre ledningstråder kan legges.

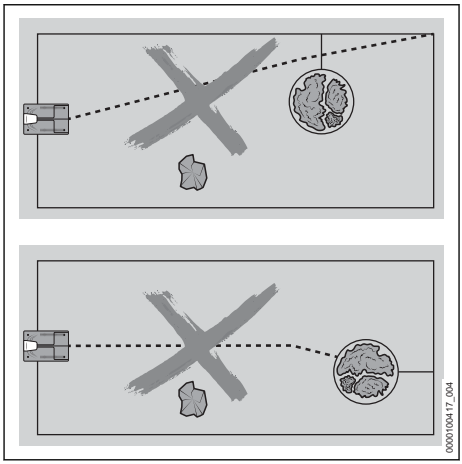


En ledningstråd (1) oppfyller følgende funksjoner:
– Orientering for kjøring tilbake til dockingstasjonen (2)
– Aktivering av et startpunkt (3)
– Deler inn klippeområdet i soner (A og B)

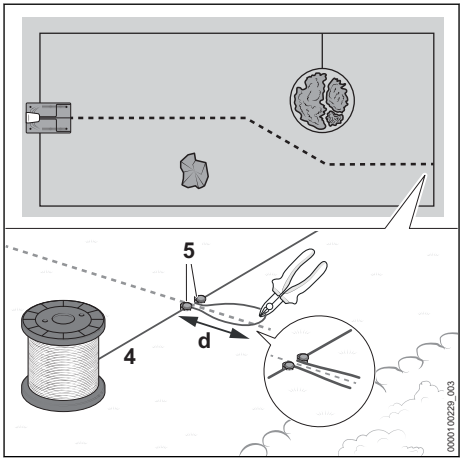
Legg ledningstråden (1) slik at den starter på dockingstasjonen (2) og føres gjennom klippeområdet, og koble den til på et punkt på den omkringliggende avgrensningstråden (4) så langt unna som mulig. 📖 6.6



► Planlegg ledningstråden slik at følgende betingelser er oppfylt:
– Ledningstråden føres med en lengde på a = 2 m jevnt fra dockingstasjonen og inn i klippeområdet.
– Minimumsavstanden mellom ledningstråden og den omkringliggende avgrensningstråden utgjør b = 27,5 cm
– Ledningstråden føres med en minimumsavstand på c = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) jevnt og i rett vinkel på avgrensningstråden og kobles til.



– Ledningstråden må ikke krysse forbindelsen til et sperreområde.
– Ledningstråden må ikke kobles til i et hjørne på avgrensningstråden.
– Ledningstråden må ikke kobles til avgrensningstråden i et sperreområde.
– Ledningstråden må ikke krysse en avgrensningstråd.
  Unntak: Ved installasjon av en passasje må ledningstråden krysse avgrensningstråden.
– Ledningstråden må ikke være bøyd eller spent, og må ikke krysse seg selv.



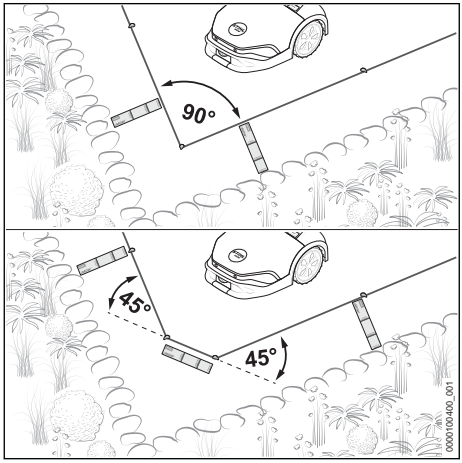
Ved installasjonen av den omkringliggende avgrensningstråden (4) må tilkoblingspunktet for ledningstråden legges:
► Fest avgrensningstråden (4) på de tiltenkte punktene med en festespiker (5).

- Legg avgrensningstråden (4) i en sløyfe med en lengde på d = 15 cm og fest med en ekstra festespiker (5).
- Kutt avgrensningstråden (4) på enden av trådsløyfen med f.eks. en avbitertang. Installasjonen avsluttes ved at trådendene forbindes med ledningstråden. 📖 6.6
- Legg avgrensningstråden (4) videre rundt klippeområdet.

6.4.3 Hjørner

Hjørner med en vinkel på 90°

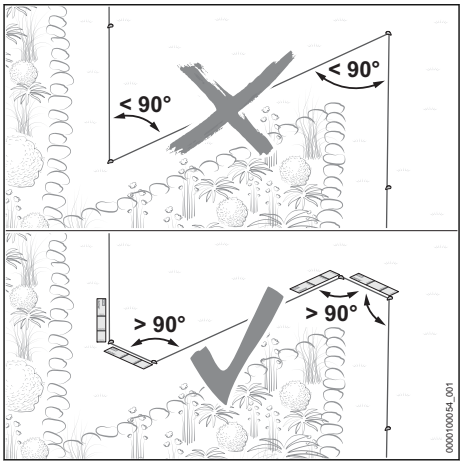
Hjørner med en vinkel på 90° kan inndeles i to hjørner med en vinkel på 45°. Robotgressklipperen endrer dermed retning på en jevnere og mindre rykkete måte i dette området.



- Legg avgrensningstråden på tvers i hjørnet med en lengde på minst 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler).

Spisse hjørner med en vinkel på < 90°

Del inn spisse hjørner med en vinkel på < 90° i to hjørner. Robotgressklipperen endrer dermed retning på en jevnere og mindre rykkete måte i dette området.

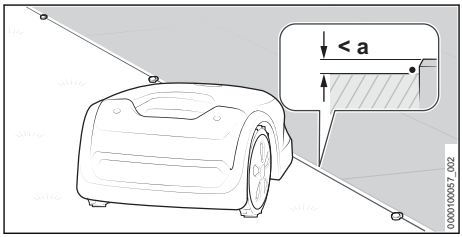


- Sørg for at en vinkel på 90° ikke underskrides hos spisse hjørner.
- Dersom en vinkel på 90° underskrides: Del opp vinkelen.
  - Legg et hjørne med en vinkel på over 90°. Legg deretter avgrensningstråden rett frem med en lengde på minst 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler).
  - Legg deretter et hjørne med en vinkel på over 90°. Legg deretter avgrensningstråden rett med en lengde på minst 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler).

6.4.4 Kjørbar flate

Robotgressklipperen kan kjøre på områder som ligger rett ved siden av klippeområdet, dersom høydeforskjellen mellom den kjørbare flaten og klippeområdet ikke utgjør mer enn 1,5 cm. Underlaget må være fast og uten hindringer.
Eksempler:
– Terrasse
– Brolagt vei
– Plenkantstein eller plater

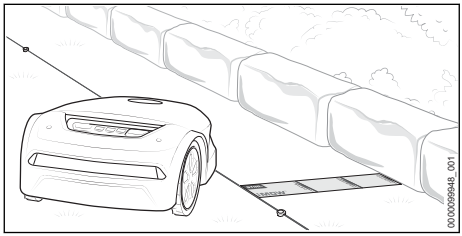
Kantfri klipping muliggjøres av lav avstand mellom avgrensningstråden og det kjørbare området.



► Legg avgrensningstråden parallelt med det kjørbare området, uten noen avstand.
Den maksimale høydeforskjellen mellom den kjørbare flaten og klippeområdet utgjør a = 1,5 cm

6.4.5 Ikke kjørbar flate

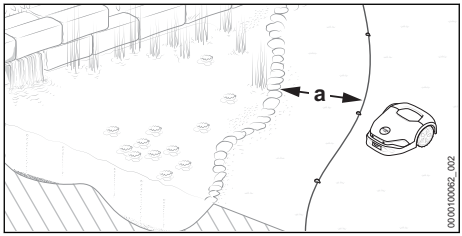
En flate er ikke kjørbar når hindringer rager ut nær bakken i klippeområdet, når underlaget ikke er fast eller er svært ujevnt, samt når høydeforskjellen mellom klippeområdet og det tilstøtende området utgjør mer enn 1,5 cm.
Eksempler:
– Mur eller gjerde
– Hekker eller busker med lavtvoksende kvister
– Steinbed eller grusvei
– Underlag som er ujevnt eller har mange røtter



► Legg avgrensningstråden med en avstand på 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) parallelt med den ikke kjørbare flaten.
► Dersom den ikke kjørbare flaten befinner seg i kjøreområdet: Foreta en avgrensning av den ikke kjørbare flaten med et sperreområde.

6.4.6 Vannflate

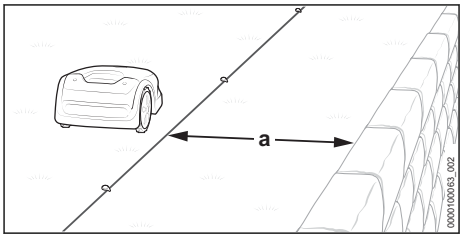
Økt trådavstand til vannflater må overholdes, dersom vannflaten ikke er avgrenset fra klippeområdet med en fast og minst 10 cm høy hindring.
Eksempler:
– Hagedam
– Basseng
– Bekk eller vassdrag



► Legg avgrensningstråden parallelt med vannbredden med en avstand på a = 1 m.
► Dersom vannflaten befinner seg i kjøreområdet: Foreta en avgrensning av vannflaten med et sperreområde.

6.4.7 Fallkant

Økt trådavstand til fallkanter må overholdes, dersom fallkanten ikke er avgrenset fra klippeområdet med en fast og minst 10 cm høy hindring.
Eksempler:
– Trapp
– Støttemur
– Trinnvist heng

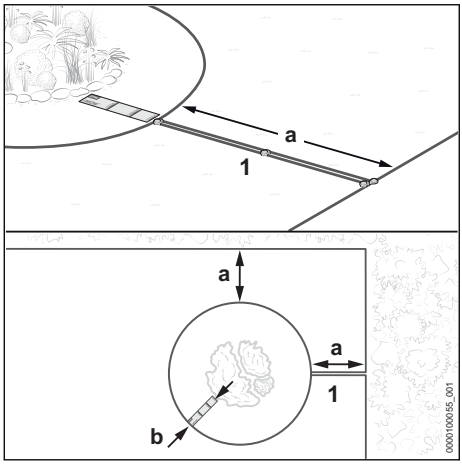


► Legg avgrensningstråden parallelt med fallkanten med en avstand på a = 1 m.

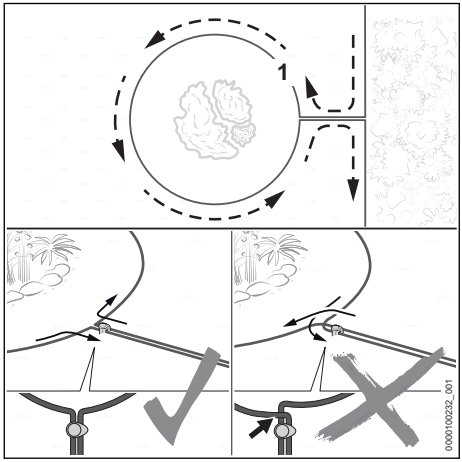
6.4.8 Sperreområde

Områder på klippeområdet som robotgressklipperen ikke kan eller skal kjøres på, må avgrenses via et sperreområde.
Eksempler:
– Bed uten fast og minst 10 cm høy rand
– Hagedam eller basseng uten fast og minst 10 cm høy rand
– Hindringer som ikke må berøres
– Hindringer som ikke er tilstrekkelig faste
– Hindringer som er under 10 cm

For robust klipping bør sperreområder ikke ha noen innvendig buede former.



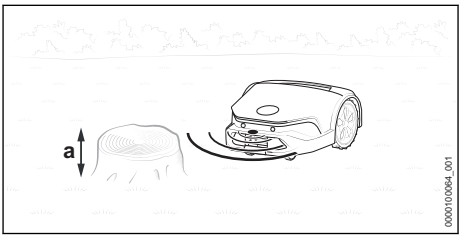
- Før avgrensningstråden (1) vekk fra kanten i retning av sperreområdet. Påse at følgende mål overholdes for sperreområdet:
  - Minimumsavstanden til andre avgrensningstråder a = 55 cm
  - Trådavstand b = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) (hos vannflater og fallkanter b = 1 m)
  - minimumsdiameter hos sperreområdet 74 cm (lengde: 2x iMOW® Ruler)



- Legg avgrensningstråden (1) rundt området som skal avgrenses.
- Før avgrensningstråden (1) tilbake til kanten parallelt og tett inntil, uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.

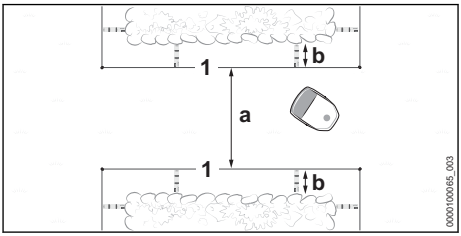
6.4.9 Fast hindring

En fast hindring i klippeområdet som er minst 10 cm høy må ikke avgrenses med et sperreområde. Hindringen oppdages av ultralydsensorene og støtføleren.



- En fast hindring i klippeområdet med minst 10 cm høyde må ikke avgrenses.

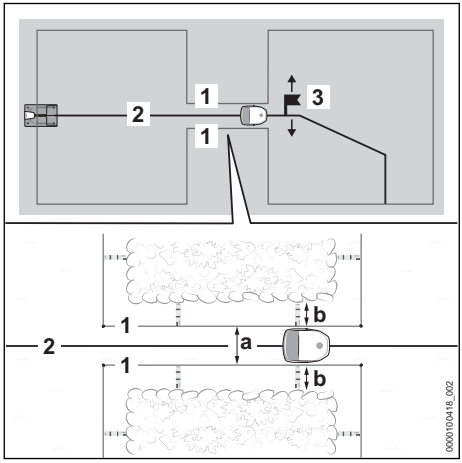
6.4.10 Trangt område



Robotgressklipperen kjører i alle trange områder, så lenge en fastlagt minimumsavstand (a) mellom avgrensningstrådene (1) overholdes.

- Legg avgrensningstråden (1) som vist på bildet, og påse at følgende mål overholdes:
  - Minimumsavstand mellom avgrensningstråder (1) i det trange området: a = 2 m
  - Dersom det trange området avgrenses av hindringer på sidene: Beregn en ekstra avstand på b = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler)
- Dersom minimumsavstanden a = 2 m mellom avgrensningstrådene (1) underskrides: Legg en ledningstråd midt gjennom det trange området.

Trangt område med ledningstråd



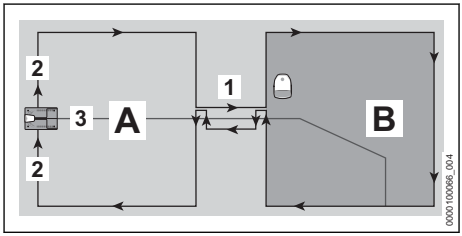
En ledningstråd (2) fører robotgressklipperen målrettet gjennom trange områder, så lenge en fastlagt minimumsavstand (a) mellom avgrensningstrådene (1) overholdes.

For å avslutte idriftsettingen må det settes et startpunkt (3) bak det trange området og dens kjørehyppighet. Ellers finner ikke robotgressklipperen frem gjennom det trange området. Startpunkter kan stilles inn via appen "MY iMOW®".

- ► Legg avgrensningstråden (1) som vist på bildet, og påse at følgende mål overholdes:
- – Minimumsavstand mellom avgrensningstråder (1) i det trange området: a = 55 cm
- – Dersom det trange området avgrenses av hindringer på sidene: Beregn en ekstra avstand på b = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler)
- ► Legg ledningstråden (2) midt gjennom det trange området.
- ► Dersom sideavstanden b = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) underskrides: Opprett en passasje for å kunne føre robotgressklipperen til et annet klippeområde 🕮 6.4.11 eller foreta en avgrensning av det trange området fra klippeområdet.

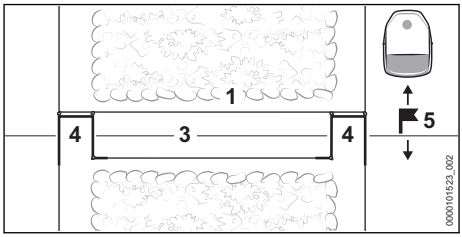
6.4.11 Passasje

Funksjonsbeskrivelse



Med hjelp av en passasje (1) kan trange områder overvinnes målrettet eller overfart installeres. Passasjen deler inn klippeområdet i det sentrale klippeområdet (A) og ytterligere et klippeområde (B).

Avgrensningstråden (2) legges uten avbrudd. Den danner i den forbindelse kanalen på overgangen fra det sentrale klippeområdet (A) til klippeområdet (B).



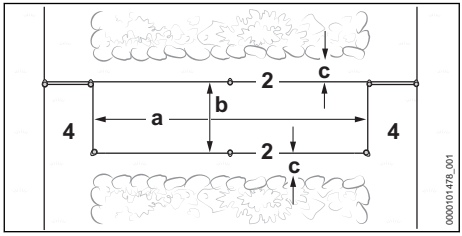
Trådsløyfene (4) signaliserer ovenfor robotgressklipperen at en passasje begynner eller slutter.

I passasjen må det legges en ledningstråd (3) i midten.

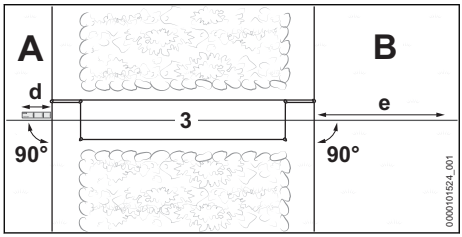
Etter en passasje må det settes et startpunkt (5) i klippeområdet (B). Ellers finner ikke robotgressklipperen frem fra det sentrale klippeområdet (A) gjennom passasjen til det neste klippeområdet (B). Startpunkter og deres kjørehyppighet kan stilles inn via appen "MY iMOW®".

Det foretas ingen klipping i en passasje.

Generelle retningslinjer

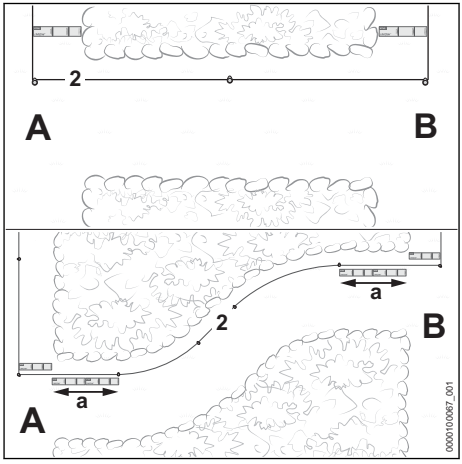


- Sikre at følgende betingelser er oppfylt:
  – Minimumsavstanden mellom trådsløyfene (4) utgjør minst a = 74cm (lengde: 2x iMOW® Ruler).
  – Avstanden mellom avgrensningstrådene (2) utgjør minst: b = 55 cm.
  – Avstanden til hindringer på sidene utgjør minst c = 15 cm.

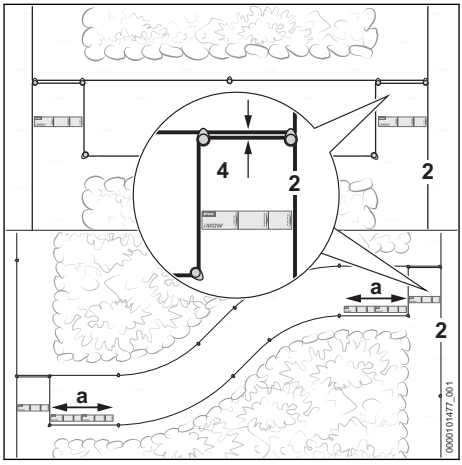


- Sikre at følgende betingelser er oppfylt:
  – Ledningstråden (3) kan føres foran passasjen i en lengde på minst d = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) jevnt og i rett vinkel (90°) til passasjen.
  – Ledningstråden (3) kan etter passasjen føres i en lengde på minst e = 2 m jevnt og i rett vinkel (90°) fra passasjen og inn i klippeområdet (B).
- Dersom avstandene og lengdene ikke kan overholdes, må klippeområdet (B) avgrenses fra det sentrale klippeområdet (A) og en sekundærflate installeres.

Legging av passasje

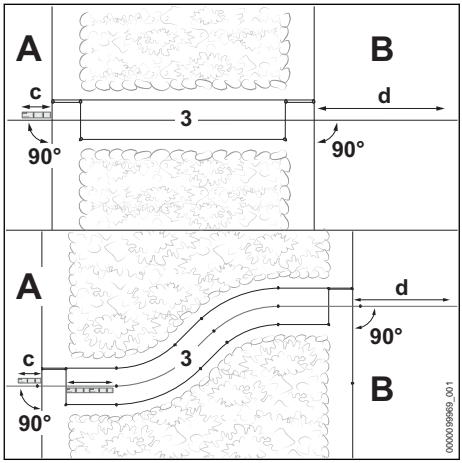


- Før avgrensningstråden (2) som vist på illustrasjonen fra det sentrale klippeområdet (A) til klippeområdet (B).
- Dersom passasjen legges i en bue: Legg avgrensningstråden (2) med en lengde på a = 74 cm (lengde: 2x iMOW® Ruler) på begynnelsen og slutten av passasjen, jevnt og i rett vinkel (90°) mot klippeområdet.
- Før avgrensningstråden (2) med urviseren rundt klippeområdet (B) og tilbake til passasjen.



- Før avgrensningstråden (2) til en lengde på 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) parallelt og tett inntil, uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.

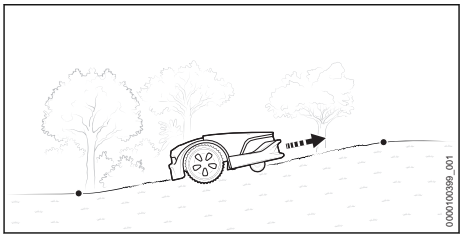
- Før avgrensningstråden (2) med en avstand på minst 55 cm parallelt i retning av det sentrale klippeområdet (A).
- Før avgrensningstråden (2) til en lengde på 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) mot det sentrale klippeområdet (A), parallelt og tett inntil, uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.
- Dersom passasjen legges i en bue: Legg avgrensningstråden (2) med en lengde på a = 74 cm (lengde: 2x iMOW® Ruler) på begynnelsen og slutten av passasjen, jevnt og i rett vinkel (90°) mot klippeområdet.
- Avslutt leggingen av tråden på det sentrale klippeområdet (A).



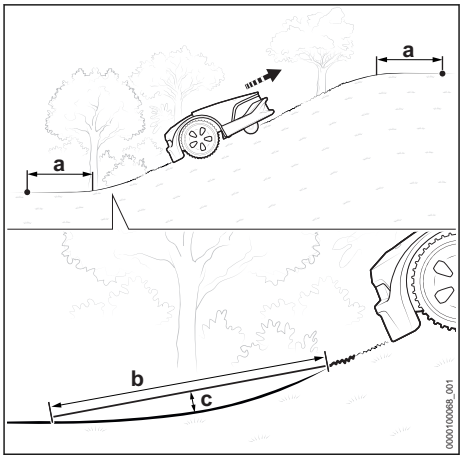
- Før ledningstråden (3) på det sentrale klippeområdet i en lengde på minst c = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) jevnt og i rett vinkel (90°) til passasjen.
- Legg ledningstråden midt i passasjen.
- Ledningstråden (3) kan etter passasjen føres i en lengde på minst d = 2 m jevnt og i rett vinkel (90°) inn i klippeområdet (B).

6.4.12 Stigninger/helninger

Robotgressklipperen kan foreta kjøring og klipping i stigninger på inntil 45 %. Med iMOW® traksjonshjul kan det kjøres og klippes på stigninger med inntil 55 % helning. Traksjonshjulene iMOW® er tilgjengelig som tilbehør.



- Dersom det befinner seg en stigning/helning på inntil 27 % i klippeområdet: Legg avgrensningstråden som vanlig.

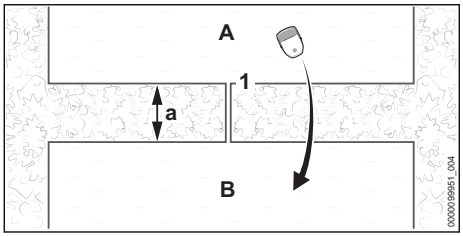


- Dersom det befinner seg en stigning/helning på mer enn 27 % i klippeområdet: Legg avgrensningstråden med en avstand a = minst 1,20 m før og etter stigningen/helningen.
- For at robotgressklipperen skal kunne kjøre på overgangen mellom det flate området og stigningen/helningen, må radiusen til overgangen være slik at en lengde på b = 1 m avstand til bakken c = 10 cm ikke overskrides.

6.4.13 Sekundærflate

Robotgressklipperen kan ikke selv kjøre til et sideområde. Robotgressklipperen må plasseres i sideområdet av kunden.

Det må ikke legges en ledningstråd i et sideområde.



- Før og legg avgrensningstråden (1) fra hovedområdet (A) inn i sideområdet (B). Minimumsavstanden til avgrensningstråder a = 74 cm (lengde: 2x iMOW® Ruler)
- Påse at lengden til avgrensningstråden (1) ikke overskrider 850 m.
- Avgrensningstråden (1) parallelt med og inntil hverandre tilbke til klippeområdet (A), uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.

6.4.14 Lite klippeområde

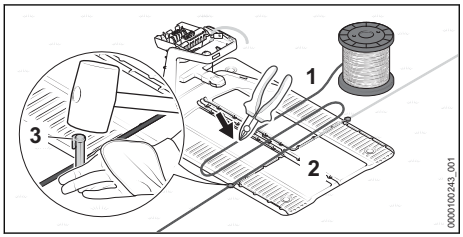
Hos et lite klippeområde hvor under 20 m avgrensningstråd er påkrevd, må småflatemodulen STIHL AKM 100 benyttes.

STIHL AKM 100 stabiliserer trådsignalet og integreres i avgrensningstråden med hjelp av forbindelsesstykker.

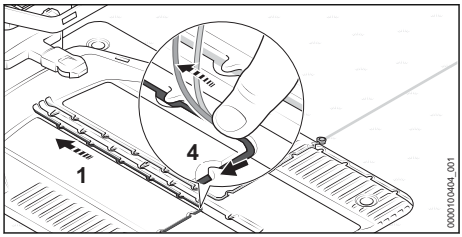
6.5 Avslutt legging av avgrensningstråden

6.5.1 Avslutt legging av avgrensningstråden

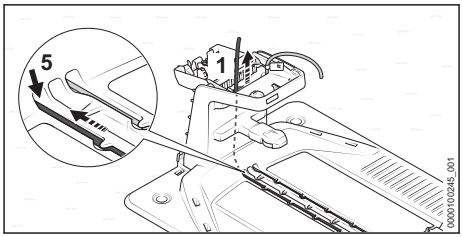
Dockingstasjon på kanten av klippeområdet, dockingstasjonen på kanten av plenområdet



- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (2) med en festespiker (3).
- Med hjelp av avgrensningstråden (1) måles to bredder av bunnplaten (2) og kapp deretter avgrensningstråden (1) med en avbitertang.

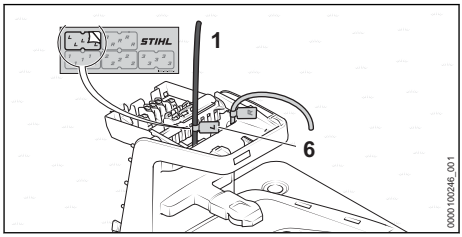


- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken (4).



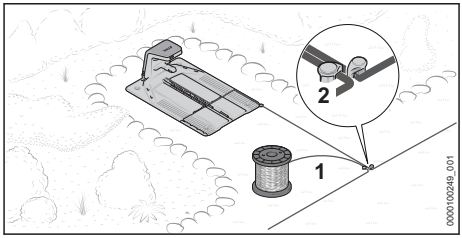
- Sett avgrensningstråden (1) inn i den venstre gjennomføringen (5) og før den videre.

Trådenden (1) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.

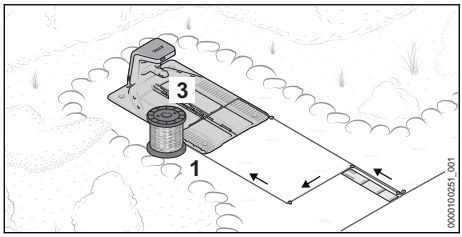


- Marker trådenden (1) nær kapslingen med den passende kabelmarkøren (6).

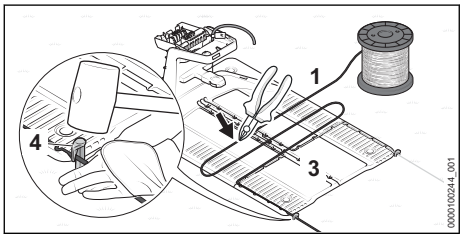
Dockingstasjon utenfor klippeområdet



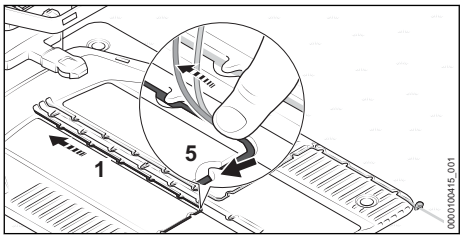
- Før avgrensningstråden (1) tett mot den avgrensningstråden som allerede er lagt, og fest med en festespiker (2).



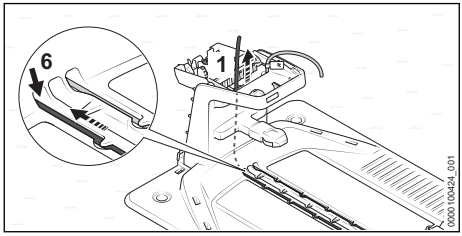
- Før avgrensningstråden (1) tilbake til dockingstasjonen tett og parallelt med den andre avgrensningstråden med en lengde på 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.
- Før avgrensningstråden (1) tilbake til kanten og videre til bunnplaten (3).



- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (3) med en festespiker (4).
- Med hjelp av avgrensningstråden (1) måles to bredder av bunnplaten (3) og kapp deretter avgrensningstråden (1) med en avbitertang.

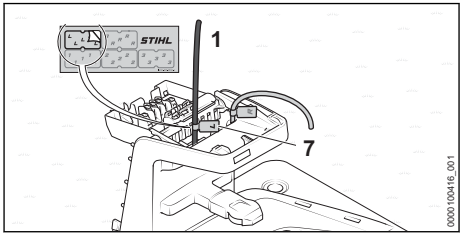


- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken (5).



- Sett avgrensningstråden (1) inn i den venstre gjennomføringen (6) og før den videre.

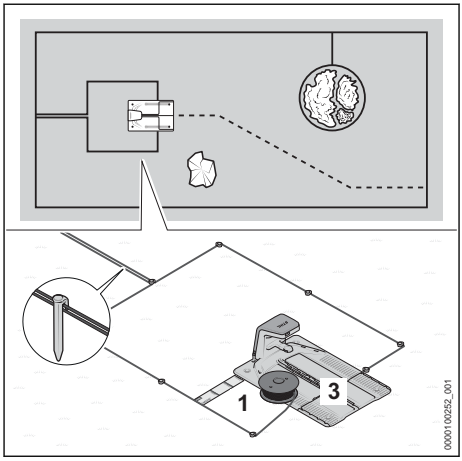
Trådenden (1) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.



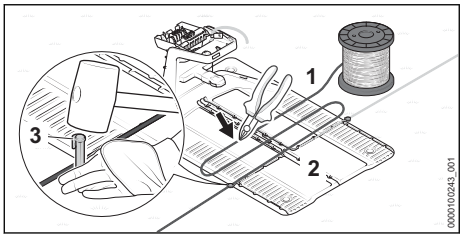
- Marker trådenden (1) nær kapslingen med den passende kabelmarkøren (7).

For å avslutte idriftsettingen må man sette et startpunkt i klippeområdet. Ellers finner ikke robotgressklipperen frem til klippeområdet. Startpunkter og deres kjørehyppighet kan stilles inn via appen "MY iMOW®".

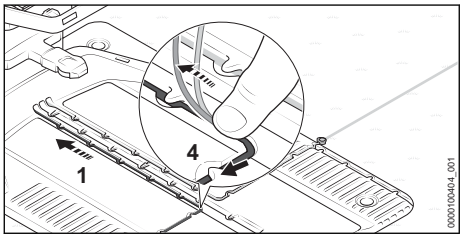
Sett dockingstasjonen midt i klippeområdet



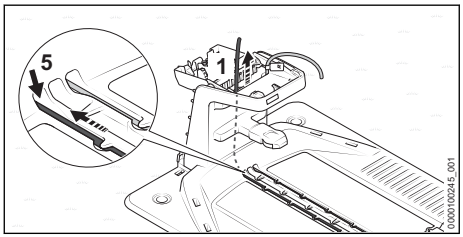
- Før avgrensningstråden (1) tett mot den avgrensningstråden som allerede er lagt.
- Før avgrensningstråden (1) tilbake til dockingstasjonen tett og parallelt med den andre avgrensningstråden, uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.
- Før avgrensningstråden (1) med en avstand på minst 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) frem rundt bunnplaten (3).



- Fest avgrensningstråden (1) direkte på bunnplaten (2) med en festespiker (3).
- Med hjelp av avgrensningstråden (1) måles to bredder av bunnplaten (2) og kapp deretter avgrensningstråden (1) med en avbitertang.

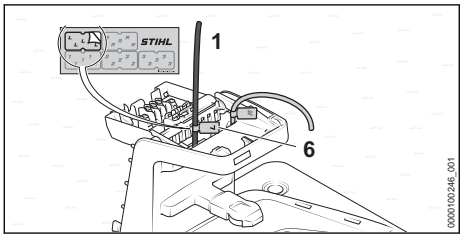


- Avgrensningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken (4).



- Sett avgrensningstråden (1) inn i den venstre gjennomføringen (5) og før den videre.

Trådenden (1) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.



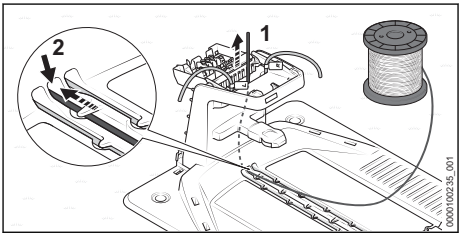
- Marker trådenden (1) nær kapslingen med den passende kabelmarkøren (6).

6.6 Legging av ledningstråd

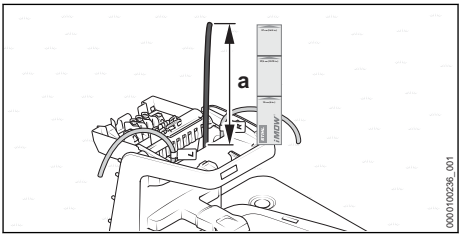
6.6.1 Legging av ledningstråd

Posisjonen til alle ledningstråder må hensynstas allerede ved legging av avgrensningstråden.

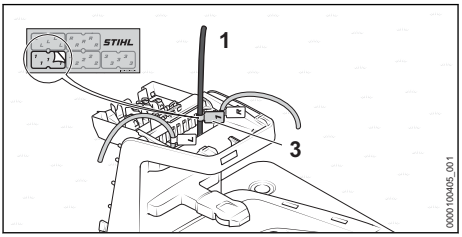
- Følg de generelle retningslinjene for legging av ledningstråden 📖 6.4.2.



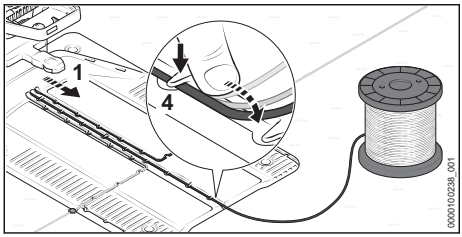
- Sett begynnelsen av ledningstråden (1) inn i den midtre gjennomføringen (2) og før den videre.
  Ledningstråden (1) skyves opp på innsiden av dockingstasjonen.



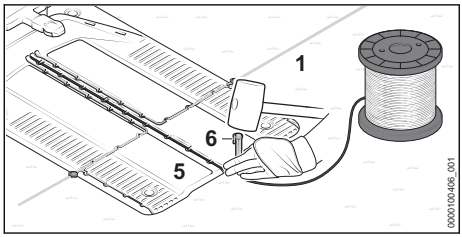
- Før ledningstråden (1) helt til den rager ut med en lengde på a = 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) oppover.



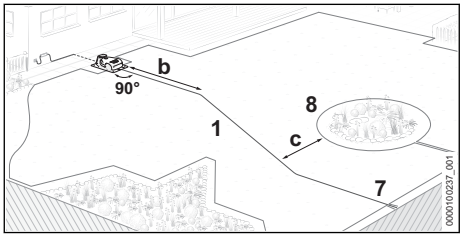
- Marker ledningstråden (1) nær kapslingen med den passende kabelmarkøren (3). Merkingen forenkler senere tilkobling på riktig klemme.



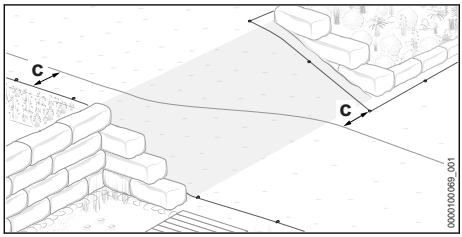
► Ledningstråden (1) legges slik i bunnplaten at den ligger flatt i kabelkanalen og fikseres av kroken (4).



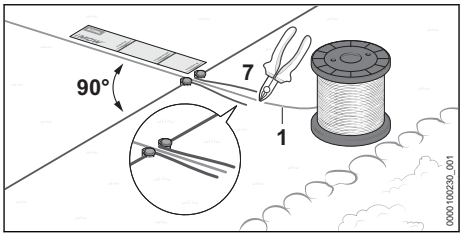
► Fest ledningstråden (1) direkte på bunnplaten (5) med en festespiker (6).



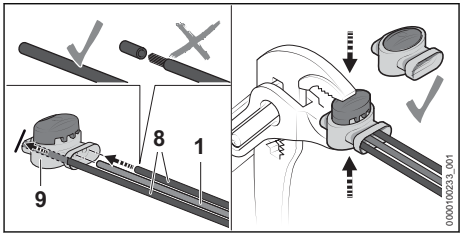
► Før ledningstråden (1) til en lengde på b = 2 m jevnt og i rett vinkel (90°) fra dockingstasjonen inn i klippeområdet.
► Før ledningstråden (1) til trådsløyfen (7) til kanten av klippeområdet. Avstanden til den omkringliggende avgrensningstråden (8) må utgjøre minst c = 27,5 cm.



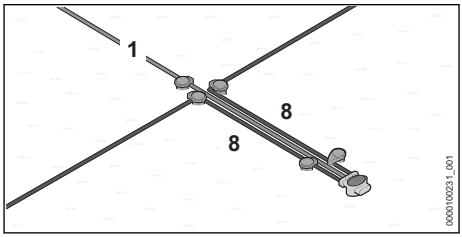
► Legg ledningstråden diagonalt i skråninger. Avstanden til avgrensningstråden må utgjøre minst c = 27,5 cm.



► Før ledningstråden (1) i en lengde på minst 37 cm (lengde: 1x iMOW® Ruler) jevnt og i rett vinkel (90°) til trådsløyfen (7).
► Legg ledningstråden (1) midt gjennom trådsløyfen (7).
► Kutt ledningstråden (1) på enden av trådsløyfen (7) med en avbitertang, og før alle trådender til samme lengde.



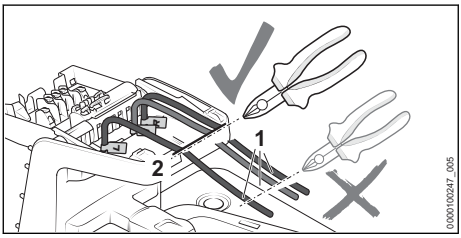
► Sett enden av avgrensningstrådene (8) og ledningstråden (1) frem til anslaget i forbindelsesstykket (9).
Trådendene må ikke avisoleres.
► Trykk sammen forbindelsesstykket (1) frem til anslaget med en tang.



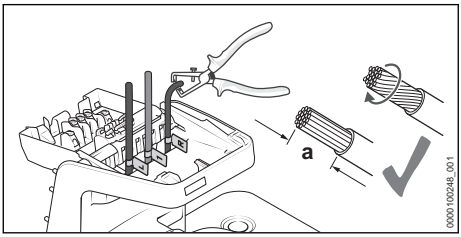
► Før avgrensningstrådene (8) og ledningstråden (1) parallelt med og inntil hverandre, uten at trådene krysser hverandre.
► Fest trådene med ytterligere festespikre.

6.7 Koble til dockingstasjonen elektrisk

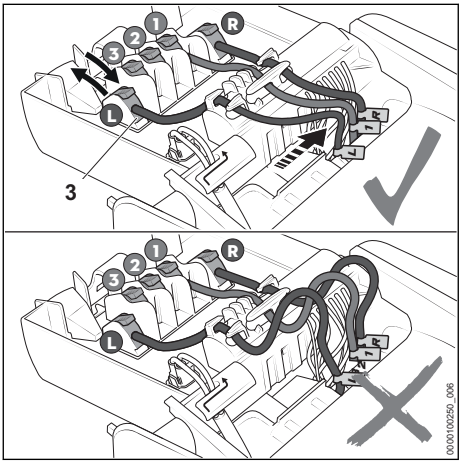
6.7.1 Koble til avgrensningstråden og ledningstråden



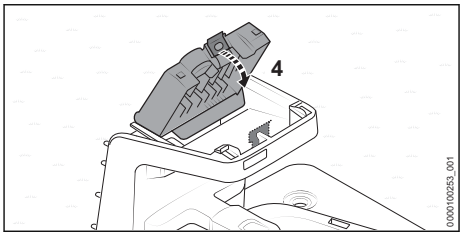
- Stram trådendene (1) og kapp de langs kanten (2) med en avbitertang.



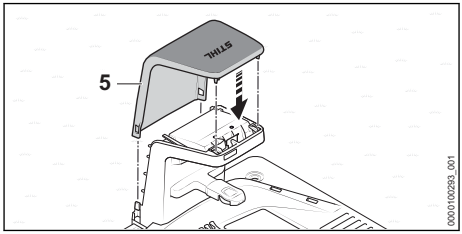
- Avisoler trådendene til en lengde på a = 10 mm.
- Ledningstrådene drilles slik at ingen enkeltstående tråder rager ut.



- Trådendene med påskrift tilordnes de respektive klemmene.
- Vipp opp spaken til den respektive klemmen (3) bakover.
- Før den avisolerte trådenden inn i den respektive klemmen og vipp spaken (3) forover igjen for å lukke.
- Foreta fiksering av avgrensningstråder og ledningstråd i kabelholderne og trykk mot høyre, som vist på illustrasjonen.

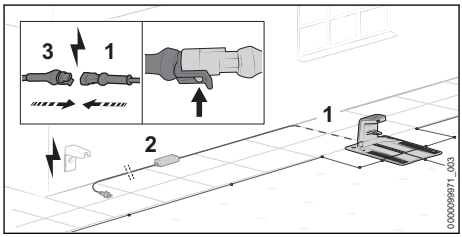


- Vipp dekslet (4) forover.
  Dekslet (4) går hørbart og merkbart i inngrep.



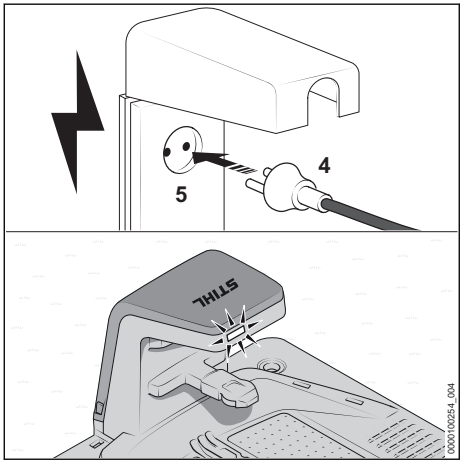
- Sett på motordekslet (5).
  Hetten (5) går hørbart i inngrep.

6.7.2 Legg ladekabelen og koble til nettdelen



- Legg ladekabelen (1) til stedet hvor nettdelen (2) er plassert.

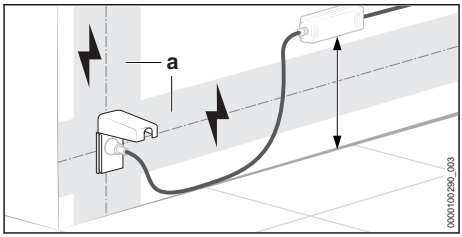
- ► Velg plassering for nettdelen (2) slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - – Nettdelen (2) og tilkoblingsledningen befinner seg utenfor klippeområdet.
  - – En egnet stikkontakt befinner seg innenfor rekkevidde for nettdelen (2).
  - – Nettdelen (2) ligger på et jevnt og ikke permanent vått underlag.
  - – Nettdelen (2) er plassert opphøyd fra gulvet, dersom den kan bli utsatt for langvarig fuktighet.
  - – Såfremt mulig: Plasseringen er beskyttet mot værpåvirkning og står i skyggen.
- ► Legg ladekabelen slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - – Ladekabelen (1) befinner seg utenfor klippeområdet.
  - – Ladekabelen (1) er lagt slik at personer ikke kan snuble over den.
  - – Ladekabelen (1) er ikke strammet eller flokete.
  - – Ladekabelen (1) er viklet av fullstendig og ligger ikke under dockingstasjonen.
  - – Ladekabelen (1) står ikke på et permanent vått underlag.
- ► Koble ladekabelen (1) til pluggen (3) hos nettdelen (2) slik at den smekker på plass fullstendig.



- ► Stikk nettpluggen (4) inn i en korrekt installert stikkontakt (5).
  Lysdioden på dockingstasjonen lyser grønt.

6.7.3 Montering av nettdelen på en vegg

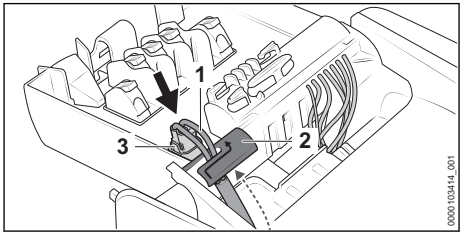
Nettdelen kan monteres på en vegg.



- ► Nettdelen må monteres slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - – Passende festemateriale benyttes.
  - – Nettdelen er vannrett.
    Følgende avstander må overholdes:
    - – Nettdelen befinner seg utenfor området (a) til mulige elektroinstallasjoner.
    - – En egnet stikkontakt befinner seg innenfor rekkevidde for nettdelen.
  - – Såfremt mulig: Plasseringen er beskyttet mot værpåvirkning og står i skyggen.

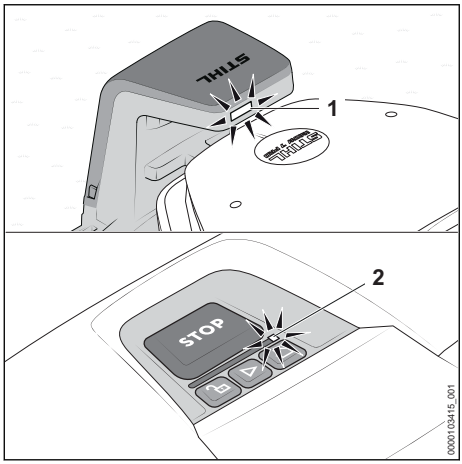
6.8 Lading av robotgressklipperen

6.8.1 Lading av robotgressklipperen



- ► Skyv robotgressklipperen inn i dockingstasjonen frem til anslaget.
  Robotgressklipperen foretar en systemstart og lades.

Ladetiden er avhengig av ulike påvirkningskilder, f.eks. batteri- eller omgivelsestemperaturen. For optimal ytelsesevne må det anbefalte temperaturområdet påaktes, 🕮 17.7.

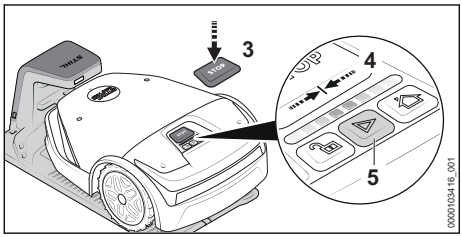


Lysdioden (1) på dockingstasjonen blinker hvitt. En lysdiode (2) blinker hvitt på lysstripene til robotgressklipperen.

Etter den første oppladningen lades robotgressklipperen i fremtiden automatisk, så snart den vender tilbake til dockingstasjonen etter at klippingen avsluttes.

Energieffektiv lading

For å lade batteriet til robotgressklipperen med så lavt energiforbruk som mulig, kan man deaktivere alle tilleggsfunksjoner som ikke er påkrevde hos robotgressklipperen og dockingstasjonen mens ladefunksjonen er aktiv.



- Hvis "Tilgangsfunksjoner" er aktivert i appen "MY iMOW®": Deaktiver "Tilgangsfunksjoner".

Trykk den følgende tastekombinasjonen i tur og orden:
- Trykk på "STOPP" (3).
  Robotgressklipperen stoppes og sperres
- Trykk på "STOPP" (3) helt til lysstripen (4) lyser helt rødt.
- Trykk på "STOPP" (3).
  Lysstripene (4) blinker to ganger. Tastelåsen til robotgressklipperen er aktivert.
- Trykk på "STOPP" (3) helt til lysstripen (4) lyser helt rødt, og avslutningsvis blinker rødt to ganger.
  Modusen "Energieffektiv lading" er aktivert. Batteriet til robotgressklipperen lades opp helt. Alle tilleggsfunksjoner er deaktivert.

Etter ladeprosessen må robotgressklipperen aktiveres for å bli klar til bruk igjen:
- Trykk på knappen "START" (5).
  Robotgressklipperen er klar til bruk.

7 Koble til Bluetooth®-grensesnitt

7.1 Still inn det trådløse Bluetooth®-grensesnittet

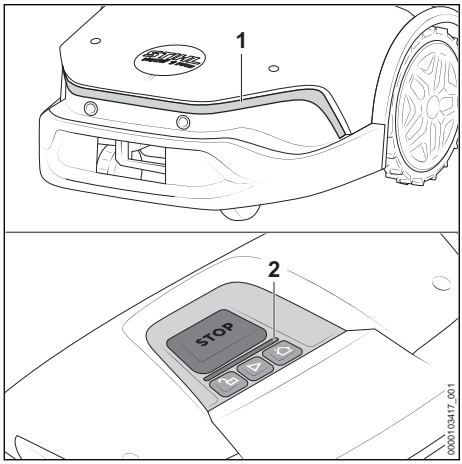
Robotgressklipperen sender jevnlig et Bluetooth®-signal for å kunne opprette en forbindelse til en mobilenhet.

For at robotgressklipperen skal kunne benyttes, må det trådløse Bluetooth®-grensesnittet sikres via «MY iMOW®» med et passord.
- Last ned "MY iMOW®"-appen på mobilenheten fra App Store, og opprett en konto.
- Legg til robotgressklipperen for kontoen.
- Følg anvisningene på skjermen og sikre det trådløse Bluetooth®-grensesnittet med et passord.
  Etter tildeling av passord er mobilenheten autorisert for styring og konfigurasjon av robotgressklipperen.

En ekstra mobilenhet kan bare autoriseres ved oppføring av passordet som ble valgt. På den måten sikres robotgressklipperen mot uautorisert tilgang.

8 Lysmønster på robotgressklipper og dockingstasjon

8.1 Lysstriper på robotgressklipperen



Lysstripene (1 og 2) viser statusen til robotgressklipperen og feil.

Lysstripene foran (1) er bare aktive når statusen endres og lyser i 20 sekunder.
Hvit lyssekvens:
– Ingen aktiv klipping.
– En lysdiode til høyre på utsiden pulserer hvitt: Robotgressklipperen befinner seg i dockingstasjonen og er klar for drift.
– En lysdiode til høyre på utsiden blinker hvitt: Robotgressklipperen befinner seg i dockingstasjonen og lades.

Grønn lyssekvens:
– Klippingen er aktiv.
– Den bakre lysstripen (2) viser fremgangen til klippingen.

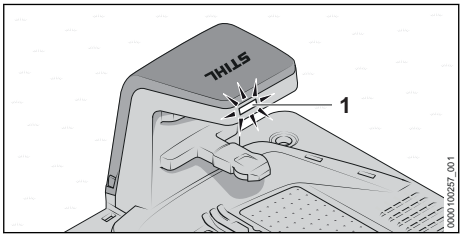
Rød lyssekvens:
– En lysdiode til høyre på utsiden pulserer rødt: Tastelåsen er aktiv.
– Feilmelding.

Blå lyssekvens – på den bakre lysstripen (2):
– Robotgressklipperen mottar en systemoppdatering.

Hvitt kjørelys fra venstre til høyre:
– Robotgressklipperen starter på ny og kontrollerer systemet sitt.

Hvis "omgivelsesanimasjonen" er aktivert med appen "MY iMOW®", lyser lysstripen foran (1) permanent hvitt når robotgressklipperen er i bevegelse. Når en tilstand endres, blekner "omgivelsesanimasjonen" i 20 sekunder.

8.2 Lysdiode på dockingstasjonen



Lysdioden (1) viser statusen til dockingstasjonen og feil.
Lysdioden (1) lyser hvitt:
– Dockingstasjonen er klar til bruk.

Lysdioden (1) blinker hvitt:
– Robotgressklipperen lades.

Lysdioden (1) pulserer hvitt:
– Robotgressklipperen befinner seg i dockingstasjonen og er klar for drift.

Lysdioden (1) lyser grønt:
– Robotgressklipperen befinner seg ikke i dockingstasjonen og dockingstasjonen fungerer forskriftsmessig.

Lysdioden (1) lyser rødt:
– Det foreligger en feil.

Lysdioden (1) lyser blått:
– Kommunikasjon med robotgressklipperen.

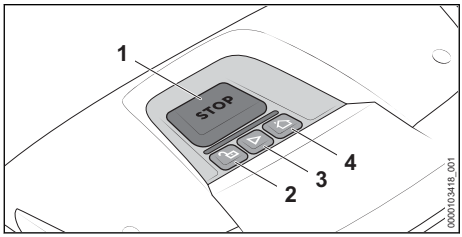
Bruk av dockingstasjonen i team

Ved bruk i team utvides statusindikatoren til dockingstasjonen med følgende lysmønster:
Lysdioden (1) lyser grønt:
– Robotgressklipperen befinner seg ikke i dockingstasjonen.
– Det er snakk om master-dockingstasjonen (Team 1)
– Ledningstrådene og avgrensningstråden er lagt korrekt og tilkoblet, og tilordningen til robotgressklipperen på dockingstasjonen var vellykket.

Lysdioden (1) pulserer grønt:
– Robotgressklipperen befinner seg ikke i dockingstasjonen.
– Det er snakk om dockingstasjonen (Team 2) eller (Team 3).
– Ledningstrådene og avgrensningstråden er lagt korrekt og tilkoblet, og tilordningen til robotgressklipperen på dockingstasjonen var vellykket.

9 Betjening og innstilling av robotgressklipper

9.1 Kontrollpanel



Via tastene (1 til 4) kan robotgressklipperens grunnleggende funksjoner betjenes. Hele funksjonsomfanget er tilgjengelig via appen "MY iMOW®".

Start klippingen
- ▸ Trykk på "START" (3).
  Robotgressklipperen starter klippingen og vender deretter automatisk tilbake til dockingstasjonen.

Stans klippingen og sperr robotgressklipperen
- ▸ Trykk på "STOPP" (1).
  Robotgressklipperen og klippeaggregatet stopper. Robotgressklipperen sperres.

Send robotgressklipperen til dockingstasjonen
- ▸ Trykk på "HUS" (4).
  Robotgressklipperen kjører tilbake til dockingstasjonen.

Lås opp robotgressklipperen
- ▸ Trykk på "LÅS" (2).
- ▸ Trykk på tastekombinasjonen som vises.

Hent frem informasjon
- ▸ Trykk på "LÅS" (2).
  Robotgressklipperen gjengir akustisk informasjon om den aktuelle statusen.

9.2 Appen "MY iMOW®"

For å kunne benytte robotgressklipperen på komfortabelt vis er det påkrevd å bruke "MY iMOW®"-appen. Via appen "MY iMOW®" kan robotgressklipperen betjenes og stilles inn.

Robotgressklipperen kan via en trådløs nettverksforbindelse (WiFi) og mobilnettforbindelse eller per Bluetooth® forbindes med en mobilenhet. Robotgressklipperen kan betjenes og stilles inn fra en stasjonær PC via nettappen "MY iMOW®".

Hovedfunksjoner
- – Start og stopp klippingen
- – Klippeplan
  - – Stille inn klippetider[13] (via en assistent eller manuelt).
  - – Fastlegg startpunkter (valgfritt)
  - – Velg soner (valgfritt)
- – Stille inn klippehøyden
- – Tilgang til enheten
  - – Konfigurasjon av PIN-beskyttelse
  - – Innstilling av hjemområde
  - – Innstilling av alarm
- – Koble inn kantoptimering
- – Foreta en test av trådsignalet
- – Koble inn områdeanimasjon
- – Aktivere påminnelsen "Kontroller knivbladene"
- – Ekstern tilgang til robotgressklipperen via en trådløs nettverksforbindelse (WiFi)
- – Ekstern tilgang til robotgressklipperen via en mobilnettforbindelse
- – Hjelp

Bruk av robotgressklippere i team

For team-drift må følgende innstillinger foretas for robotgressklipperne:
- – Fastlegge snitthøyde
- – Opprett en klippeplan og fastlegg tidssone
- – Still inn regnføleren
- – Definisjon av startdistanse

Innstillingene i klippeplanen, snitthøyden og tidssonen må være identisk for alle robotgressklippere i et team. Innstillingene må foretas enkeltvis for alle robotgressklippere.

Følgende innstillinger i appen "MY iMOW®" er innskrenket i team-funksjonen:
- – Test av trådsignal (kun mulig med robotgressklipperen som er forbundet med master-dockingstasjonen (Team 1))

Følgende innstillinger i appen "MY iMOW®" er ikke tilgjengelige i team-funksjonen:
- – Velg soner
- – Fastlegg startpunkter

[13] Klippetidene må tilpasses de lokale forholdene og været. For å unngå spor i plenen anbefales det å redusere klippetidene i perioder med lite gressvekst. Ikke la robotgressklipperen klippe ved frost, for å hindre at plenen blir skadet.

Informasjon om integrering i hjemmenettverket

For økt datasikkerhet kan iMOW® integreres separat fra personlige enheter i hjemmenettverket. Moderne WiFi-rutere gjør det mulig å opprette et ekstra nettverk separat, f.eks. en WiFi for IoT-produkter eller for gjester. Her består det ingen forbindelse til personlige opplysninger og produkter.

WiFi-forbindelser må beskyttes med et passord. Passordet må ikke gis videre til tredjeparter.

Hvordan WiFi-forbindelser konfigureres og hvilke ruterfunksjoner du har vil avhenge av produsenten av routeren.

9.3 STIHL connected

De viktigste innstillingene kan foretas på en stasjonær PC via STIHL connected Portal eller på en mobil enhet via STIHL connected appen.

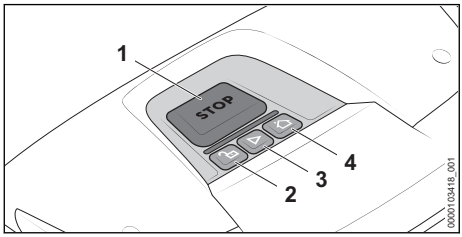
Robotgressklipperen kan via en trådløs nettverksforbindelse (WiFi) og mobilnettforbindelse eller per Bluetooth® forbindes med en stasjonær PC eller mobil enhet.

Funksjonsomfanget er sammenlignet med appen "MY iMOW®" tildels noe begrenset.

Hovedfunksjoner

– Flåtestyring
– Start og stopp klippingen
– Klippeplan
– Stille inn klippehøyden
– Status, analyse og rapportering
– Ekstern tilgang til robotgressklipperen via en trådløs nettverksforbindelse (WiFi)
– Ekstern tilgang til robotgressklipperen via en mobilnettforbindelse
– Hjelp

9.4 Bruk av PIN-beskyttelse



Tastene (3 og 4) kan beskyttes med en PIN-kode. Dersom PIN-beskyttelsen er aktiv kan robotgressklipperen ikke lenger betjenes direkte via tastene. PIN-beskyttelsen konfigureres via appen "MY iMOW®".

Tastene "STOPP" (1) og "LÅS" (2) er unntak fra PIN-beskyttelsen. Robotgressklipperen kan stoppes også med aktiv PIN-beskyttelse.

Betjening av robotgressklipperen med aktiv PIN-beskyttelse

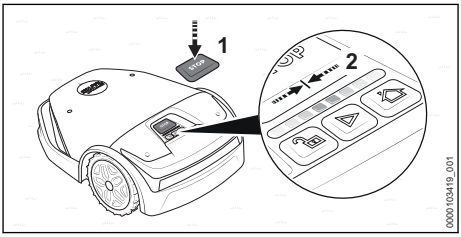
- ► Trykk på "STOPP" (1).
- ► Trykk på "LÅS" (2).
- ► Trykk på tastene som lyser "START" (3) eller "HUS" (4).
- ► Angi PIN-koden via de lysende tastene (2 til 4).
  Ved korrekt oppføring oppheves PIN-beskyttelsen i 60 sekunder.
- ► Trykk på den ønskede tasten for å starte klippingen (3) eller sende robotgressklipperen til dockingstasjonen (4).
  Robotgressklipperen fortsetter sin aktuelle handling etter 60 sekunder dersom ingen av tastene betjenes, eller dersom feil PIN-kode angis.

10 Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen

10.1 Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen

ADVARSEL

- Hvis robotgressklipperen ikke stoppes som beskrevet i denne bruksanvisningen og stanses helt ved å aktivere tastelåsen, kan robotgressklipperen slås på utilsiktet. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader han oppstå.
  - ► Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen under transport, oppbevaring, rengjøring, vedlikehold, reparasjon eller ved endret eller uvanlig adferd.



- ► Trykk på "STOPP" (1).
  Robotgressklipperen stoppes og sperres.

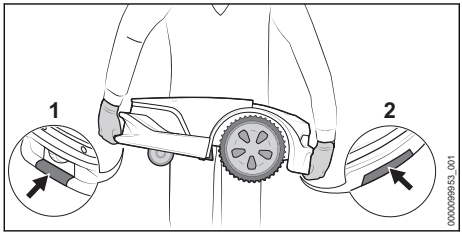
- Trykk på "STOPP" (1) helt til lysstripen (2) lyser helt rødt.
- Trykk på "STOPP" (1).
  Lysstripene (2) blinker to ganger. Tastelåsen til robotgressklipperen er aktivert. Robotgressklipperen kan transporteres, oppbevares, rengjøres eller vedlikeholdes.

11 Transport

11.1 Transport av robotgressklipperen

- Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.

Bæring av robotgressklipperen



- Bruk arbeidshansker av motstandsdyktig materiale.
- Robotgressklipperen må bæres i det fremre gripepunktet (1) og det bakre gripepunktet (2).

Tranportere robotgressklipperen i et kjøretøy

- Sikre robotgressklipperen slik at den ikke kan velte eller settes i bevegelse.

11.2 Transportere batteriet

Batteriet er montert i robotgressklipperen og må kun demonteres av en STIHL fagforhandler.

- Forsikre deg om at batteriet er i sikker tilstand.
- Batteriet skal pakkes slik i forpakningen at det ikke kan bevege seg.
- Forpakningen må sikres slik at den ikke kan bevege seg.

Batteriet underligger kravene for transport av farlig gods. Batteriet er klassifisert som UN 3480 (litium-ion-batterier) og ble kontrollert i henhold til UN-håndbok Kontroller og kriterier Del III, underavsnitt 38.3.

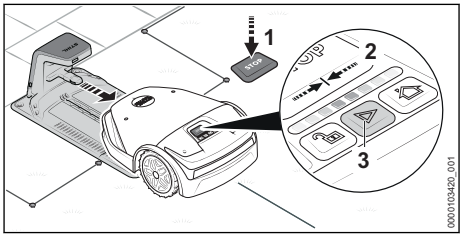
Forskriftene for transport er oppgitt under www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Oppbevaring

12.1 Klargjøring av robotgressklipperen for oppbevaring

Ved lengre driftsavbrudd, f.eks. vinterpause, anbefaler STIHL at robotgressklipperen settes i "vinterdvale". "Vinterdvalen" deaktiverer alle tilleggsfunksjoner som ikke er påkrevd hos robotgressklipperen, og sørger for lav utladning av batteriet.

- Hvis "Tilgangsfunksjoner" er aktivert i appen "MY iMOW®": Deaktiver "Tilgangsfunksjoner".
- Dersom ladenivået til robotgressklipperen er under 50 %: Lad robotgressklipperen til ladenivået er over 50 %.



- Ta robotgressklipperen ut av dockingstasjonen.

Trykk den følgende tastekombinasjonen i tur og orden:

- Trykk på "STOPP" (1).
  Robotgressklipperen stoppes og sperres.
- Trykk på "STOPP" (1) helt til lysstripen (2) lyser helt rødt.
- Trykk på "STOPP" (1).
  Lysstripene (2) blinker to ganger. Tastelåsen til robotgressklipperen er aktivert.
- Trykk på "STOPP" (1) helt til lysstripen (2) lyser helt rødt, og avslutningsvis blinker rødt to ganger.
  Modusen "Vinterdvale" er aktivert. Alle tilleggsfunksjoner er deaktivert.

Etter vinterpausen må robotgressklipperen aktiveres for å bli klar til bruk igjen:

- Sett robotgressklipperen i klippeområdet.
- Trykk på "START" (3).
  Modusen "Vinterdvale" er deaktivert og robotgressklipperen er klar til bruk igjen.

12.2 Oppbevaring av robotgressklipperen

- ► Robotgressklipperen må oppbevares slik at følgende betingelser er oppfylt:
  - – Robotgressklipperen er utenfor rekkevidden til barn.
  - – Robotgressklipperen er ren og tørr.
  - – Robotgressklipperen er i et lukket rom.
  - – Batteriet til robotgressklipperen er ladet.
  - – Robotgressklipperen oppbevares ikke utenfor de angitte temperaturgrensene, 🕮 17.6.
  - – Robotgressklipperen kan ikke velte.
  - – Robotgressklipperen kan ikke rulle vekk.
  - – Robotgressklipperen står vannrett på hjulene.
  - – Ingen gjenstander er lagt ned på robotgressklipperen.

Robotgressklipperen kan også oppbevares på en veggholder. Veggholderen kan fås som tilbehør.

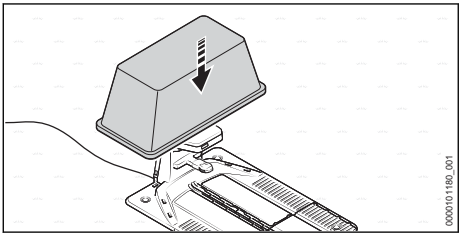
LES DETTE

- ■ Hvis robotgressklipperen ikke oppbevares som beskrevet i bruksanvisningen, kan batteriet bli dypt utladd og skadd uten at det kan repareres igjen.
  - ► Lad batteriet til robotgressklipperen før oppbevaring.

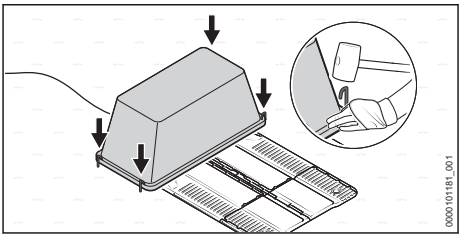
12.3 Oppbevaring av dockingstasjon, ladekabel og nettdel

Ved lengre driftspauser, f.eks. vinterpause, kan dockingstasjonen, ladekabelen og nettdelen bli stående i klippeområdet.

- ► Trekk nettpluggen til nettdelen ut av stikkontakten.
- ► Beskytt nettpluggen mot værpåvirkning.
- ► Rengjør alle komponenter.



- ► Dekk til dockingstasjonen f.eks. med en stor bøtte eller et mørtelkar.



- ► Bøtten eller mørtelkaret fikseres på bakken med jordspiker.

Demontering av dockingstasjon, ladekabel og nettdel

Dockingstasjonen, ladekabelen og nettdelen kan også demonteres for oppbevaring på veggholderen som er tilgjengelig som tilbehør, eller dersom tildekning ikke er mulig.

- ► Trekk nettpluggen til nettdelen ut av stikkontakten.
- ► Rengjør alle komponenter.
- ► Koble ladekabelen fra dockingstasjonen og nettdelen, og vikle den opp.
- ► Demonter nettdelen og vikle opp tilkoblingsledningen.
- ► Koble avgrensningstråden og ledningstråden fra dockingstasjonen.
- ► Smør inn trådendene med fett for å beskytte mot korrosjon og værpåvirkning.
- ► Demonter dockingstasjonen.

13 Rengjøring

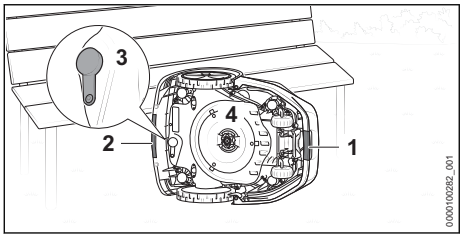
13.1 Rengjøring av robotgressklipperen

⚠ ADVARSEL

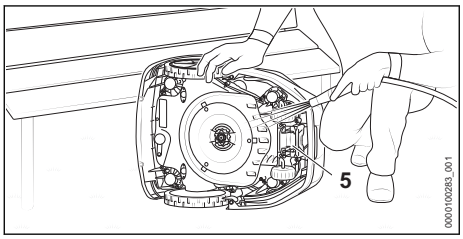
- ■ Skjærekantene på knivbladene er skarpe. Brukeren kan skjære seg.
  - ► Bruk arbeidshansker av motstandsdyktig materiale.

Rengjør robotgressklipperen jevnlig. Rengjøringsintervallet avhenger av bruksvilkårene og kan påvirkes av fuktighet, typen av gress og gressvekst.

- ► Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.



- Grip robotgressklipperen i det fremre gripepunktet (1) og det bakre gripepunktet (2).
- Sett opp robotgressklipperen på siden og sikre den mot å velte.
- Kontroller at pluggen (3) til diagnosekontakten er uskadd og sitter godt fast.
- Dersom knivskiven (4) er svært tilsmusset: Demonter knivskiven (4).



- Løsne smuss med en trepinne eller en myk børste. Bruk et pH-nøytralt rengjøringsmiddel ved behov. STIHL anbefaler STIHL MultiClean.
- Skyll av løst smuss med en myk vannstråle.
- Rengjør undersiden av robotgressklipperen med en fuktig klut.
- Rengjør knivbladene og knivskiven. For et godt klipperesultat og feilfri drift må knivbladene være fritt bevegelige.
- Rengjør ladekontaktene (5) med en fuktig klut.
- Rengjør hetten og kontrollpanelet med en fuktig klut.

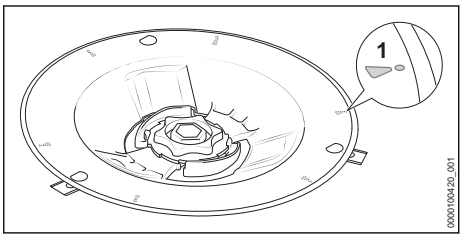
13.2 Rengjøring av dockingstasjonen, nettdelen, ladekabelen og pluggforbindelsene

- Trekk nettpluggen til nettdelen ut av stikkontakten.
- Rengjør dockingstasjonen, nettdelen og ladekabelen med en fuktig klut.
  - Dersom påkrevd: Løsne fastsittende smuss med en myk børste.
- Rengjør pluggforbindelsene med en tørr klut som ikke loer.
  - Dersom påkrevd: Løsne fastsittende smuss med en pensel.

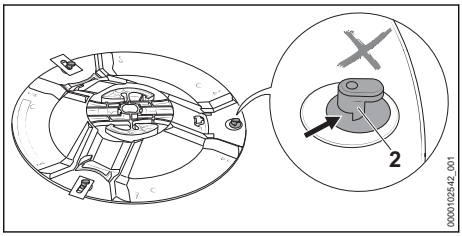
14 Vedlikehold og utskiftning av knivblader

14.1 Visuell kontroll

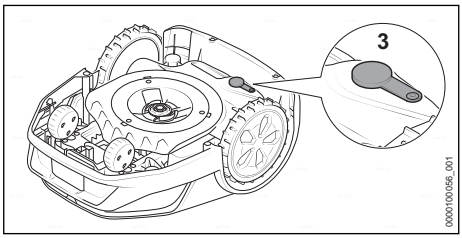
- Kontroller robotgressklipperen jevnlig:
  - Sjekk at ladekontaktene er rene
  - Sjekk mulige skader hos hetten og beskyttelseslisten
  - Sjekk at hjulene beveger seg smidig Sjekk om knivbladene har skader, slitasje eller riss, og om de beveger seg fritt.
    - Knivbladene kan normalt benyttes i flere uker. Holdbarheten til knivbladene kan påvirkes mye av innstilte klippetider, gressets tilstand, gressveksten samt av sand, grener eller løv i klippeområdet.



  - Kontroller knivskiven for skader eller slitasje.
    - Gressklipperen må skiftes ut dersom slitasjemarkeringene (1) er frynsete og det har oppstått hull.



  - Kontroller L-boltene (2) for skader eller slitasje.
    - Hvis L-boltene (2) er mer enn halvt slitte, må gressklipperen skiftes ut.



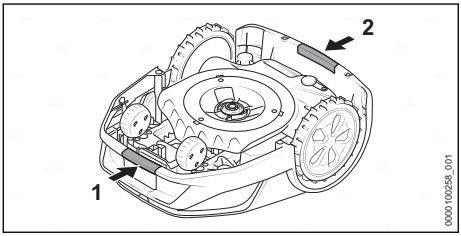
– Kontroller at pluggen (3) til diagnosekontakten er uskadd og sitter godt fast.

14.2 Skift ut knivblader

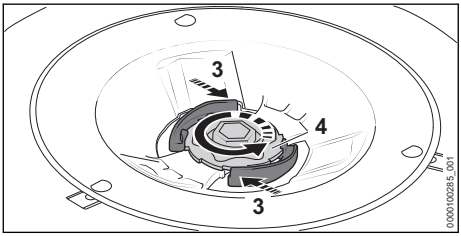
ADVARSEL

- Skjærekantene på knivbladene er skarpe. Brukeren kan skjære seg.
  - ► Bruk arbeidshansker av motstandsdyktig materiale.

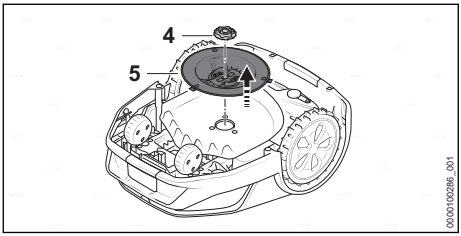
► Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.



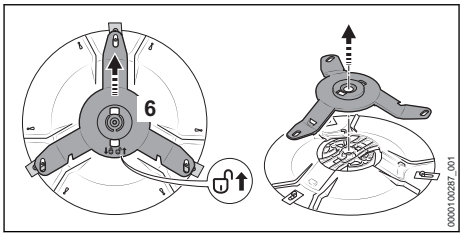
► Grip robotgressklipperen i det fremre gripepunktet (1) og det bakre gripepunktet (2).
► Drei robotgressklipperen på baksiden.



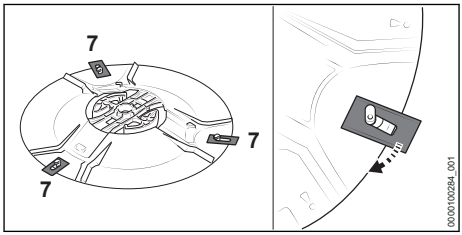
► Trykk håndtaket (3) og hold det trykket.
► Drei mutrene (4) mot urviseren til de kan tas av.



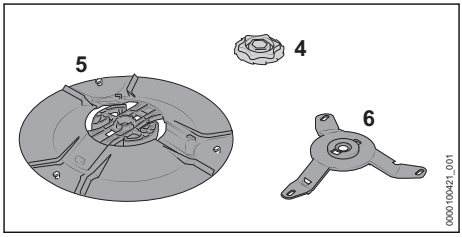
► Ta av mutteren (4).
► Ta av knivskiven (5).



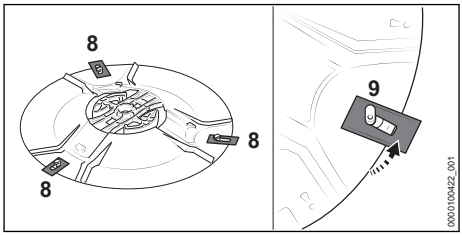
► Skyv knivbæreren (6) i pilretningen 🔓. Knivbæreren (6) låses opp.
► Ta av knivbæreren (6).



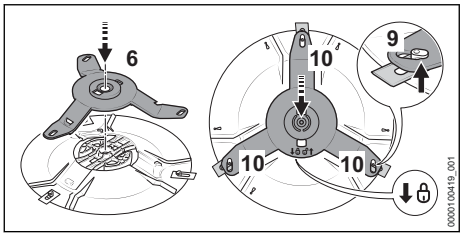
► Hekt av alle gamle knivblader (7).



► Rengjør knivskiven (5), knivbæreren (6) og mutteren (4).



► Heng på nye knivblader (8). Sett inn kun ett knivblad per L-bolt (9).
Bladene kan justeres i en hvilken som helst retning. Bladene kan beveges fritt rundt L-bolten.



- Sett på knivbæreren (6).
- Skyv knivbæreren (6) i pilretningen og sørg for at alle de tre armene (10) er plassert under L-boltene (9).
  Knivbæreren (6) er låst.
- Sett knivskiven (5) på robotgressklipperen.
- Drei på mutteren (4) med urviseren.
- Trekk til mutteren (4) med urviseren.
  Spakene (3) går hørbart i inngrep.

15 Reparere

15.1 Reparer robotgressklipperen, batteriet, gressklipperen, dockingstasjonen og nettdelen

Brukeren må ikke selv reparere robotgressklipperen, batteriet, dockingstasjonen og nettdelen.

Skadde eller slitte knivblader og gressklipperen kan skiftes ut.

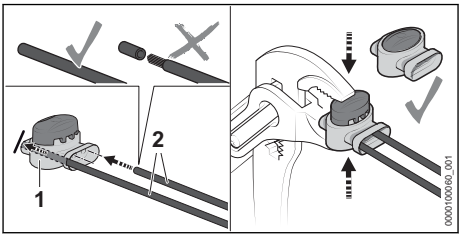
- Dersom robotgressklipperen, batteriet, dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen eller tilkoblingsledningen er skadet: Ikke bruk robotgressklipperen, batteriet, dockingstasjonen, ladekabelen, nettdelen eller strømkabelen, og oppsøk en STIHL fagforhandler.
- Dersom et knivblad er skadet eller slitt:
  - Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.
  - Skift ut alle knivblader. Knivbladene kan ikke etterslipes.
- Hvis knivskiven eller L-boltene på knivskiven er skadd eller slitt:
  - Stans robotgressklipperen og aktiver tastelåsen.
  - Skift ut gressklipperen.
- Hvis et varselskilt har blitt uleselig eller skadet: Få varselskiltet byttet ut hos en STIHL fagforhandler.

15.2 Utvidelse eller reparasjon av avgrensningstråd eller ledningstråd

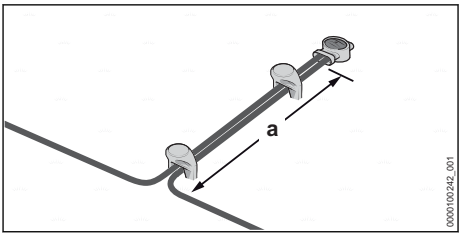
Avgrensningstråden og ledningstråden kan utvides eller repareres med hjelp av forbindelsesstykker.

Forbindelsesstykkene er fylt med gel for å forebygge førtidig slitasje eller korrosjon hos trådendene.

- Påse at den samlede lengden til avgrensningstrådene ikke overskrider maksimumslengden på 850 m.



- Sett trådendene (2) inn i forbindelsesstykkene (1).
  Trådendene må ikke avisoleres.
- Trykk sammen forbindelsesstykket (1) frem til anslaget med en tang.



- Avgrensningstrådene føres over en minimumslengde på a = 5 cm parallelt med og inntil hverandre, uten at avgrensningstrådene krysser hverandre.

16 Utbedre feil

16.1 Feilretting på robotgressklipperen

De fleste feil vises i appen "MY iMOW®" og via røde lyssekvenser på robotgressklipperen eller dockingstasjonen.

Gå frem på følgende måte ved feilretting:
- Følg anvisningene i appen "MY iMOW®".

eller

► Trykk på "LÅS"-tasten på kontrollpanelet og følg de akustiske anvisningene.

Feil	Lysstriper på robotgressklipper eller dockingstasjon	Årsak	Løsning
Robotgressklipperen avbryter konfigurasjonen av team-funksjonen.	Lysstripene blinker 2 x rødt.	Det foreligger allerede innstillinger på robotgressklipperen som hindrer team-funksjonen.	► Tilbakestill robotgressklipperen til standardinnstillingene i appen "MY iMOW®".
		Rekkefølgen ble ikke fulgt ved konfigurasjon av team-funksjonen.	► Tilbakestill alle robotgressklippere til standardinnstillingene i appen "MY iMOW®". ► Konfigurer team-funksjonen i synkende rekkefølge, 🕮 5.7.2.
		Det foreligger en feil på avgrensningstråden eller ledningstråden.	► Påse at avgrensningstråden og ledningstråden er uten skader. ► Påse at avgrensningstråden eller ledningstråden er koblet til riktig på dockingstasjonen, 🕮 5.6.1. ► Påse at avgrensningstråden og ledningstråden er koblet til riktig på forbindelsesstykket, 🕮 5.5.1.
		PIN-beskyttelsen er aktivert på robotgressklipperen.	► Deaktiver PIN-beskyttelsen i appen "MY iMOW®".
Robotgressklipperen forblir stående ved kjøring tilbake til dockingstasjonen.		Batteriet er utladet.	► Påse at avgrensningstråden ikke overskrider maksimumslengden, 🕮 17.1. ► Optimaliser leggingen av ledningstråden. ► Legg en ekstra ledningstråd i klippeområdet. ► Bær robotgressklipperen til dockingstasjonen for lading. ► Såfremt mulig: Sett dockingstasjonen i et klippeområde med heng nederst i helningen.
Robotgressklipperen starter ikke klippingen som forventet.	Lysstripene lyser blått.	Robotgressklipperen foretar en omstart.	► Vent til omstarten er avsluttet. Robotgressklipperen starter klippingen deretter automatisk.
	Lysstripene lyser rødt. Lysdioden på dockingstasjonen lyser rødt.	Det foreligger en feil på avgrensningstråden eller ledningstråden.	► Påse at avgrensningstråden og ledningstråden er uten skader. ► Påse at avgrensningstråden eller ledningstråden er koblet til riktig på dockingstasjonen. ► Påse at avgrensningstråden og ledningstråden er koblet til riktig på forbindelsesstykket. ► Følg anvisningene i appen "MY iMOW®".
Robotgressklipperen lades ikke.	Lysstripene lyser rødt. Lysdioden på dockingstasjonen lyser rødt.	Det foreligger en feil i robotgressklipperen, batteriet, nettdelen eller dockingstasjonen.	► Påse at ladekontaktene på dockingstasjonen og robotgressklipperen er rene. ► Følg anvisningene i appen "MY iMOW®". ► Dersom feilen vedvarer: Ikke prøv å lade robotgressklipperen videre, dra nettpluggen til tilkoblingsledningen ut av stikkontakten og tar kontakt med en STIHL fagforhandler.

17 Tekniske data

17.1 Robotgressklipper STIHL iMOW® 7.0 PRO

Tekniske data
- Klippebredde: 28 cm
- Klippehøyde - elektrisk: 20 mm til 60 mm
- Turtallet hos knivskiven: 2400 1/min
- Klippehastighet: 0,5 m/s
- Mål:
  - Høyde: 291 mm
  - Bredde: 525 mm
  - Lengde: 705 mm
- Vekt: 16 kg
- Beskyttelsesklasse: III
- Beskyttelsestype: IP56
- Maksimalt klippeområde: (enkeltstående robotgressklipper): 5000 m²
- Maksimalt klippeområde: (team bestående av 2 robotgressklippere): 5500 m²
- Maksimalt klippeområde: (team bestående av 3 robotgressklippere): 8000 m²
- Aktivtid 1000 m² (enkeltstående robotgressklipper per uke) [14]: 20 t
- Maksimumslengde på avgrensningstråd i klippeområder ≤ 5000 m²: 850 m
- Maksimumslengde på avgrensningstråd i klippeområder ≥ 5000 m²: 460 m
- Maksimal stigning: 45 %

Bluetooth®
- Datatilkobling: Bluetooth® 5.1. Den mobile enheten må være kompatibel med Bluetooth® Low Energy 5.0 kompatibel og støtte Generic Access Profile (GAP).
- Frekvensbånd: ISM-bånd 2,4 GHz
- Utstrålt maksimal sendeeffekt: 1 mW
- Signalrekkevidde: ca. 10 m. Signalstyrken er avhengig av miljøforholdene og mobilterminalen. Rekkeviden kan variere sterkt, avhengig av ytre betingelser, deriblant mottaksenheten som brukes. I lukkede rom og gjennom barrierer av metall (f.eks. vegger, skap, kofferter) kan rekkevidden være betydelig mindre.
- Krav til operativsystemet til mobilterminalen, se info.myimow.stihl.com

Radionettverk (WLAN)
- Nettverksstandard: IEEE 802.11b/g/n
- Frekvensbånd: 2,4 GHz
- Utstrålt maksimal sendeeffekt: 100 mW

Mobilnettforbindelse
- Format for SIM-kort: eSIM
- Frekvensbånd
  - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Utstrålt maksimal overføringseffekt: 2 W
- Gjennomsnittlige datamengder per måned: se vanlige spørsmål under https://support.stihl.com

Nettverksdatablad

Kommunikasjon med STIHL IoT-plattform
- Grensesnitt: Radionettverk (WLAN), mobilnettforbindelse
- Protokoll og port: MQTT via TCP (8883)

Nettverkskonfigurasjon
- Grensesnitt: Radionettverk (WLAN), mobilnettforbindelse
- Protokoll og port: DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)

Kommunikasjon med appen «MY iMOW®»
- Grensesnitt: Bluetooth® Low Energy
- Protokoll og port: proprietært via GATT

Tidssynkronisering
- Grensesnitt: Radionettverk (WLAN), mobilnettforbindelse
- Protokoll og port: NTP via TCP/UDP (123)

Oppløsning av domenenavn og -adresser
- Grensesnitt: Radionettverk (WLAN), mobilnettforbindelse
- Protokoll og port: DNS via TCP/UDP (53)

OTA-oppdatering, kontroll av robotgressklipperens onlinestatus, kommunikasjon med STIHL IoT-plattform
- Grensesnitt: Radionettverk (WLAN), mobilnettforbindelse
- Protokoll og port: HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Sensordata

Posisjonsdata-mottaker/GNSS-sensor
- Lokaliseringsdata (lengde, bredde, høyde)

17.2 Knivblader
- Antall knivblader: 3

[14] Under optimale forhold (få hindringer, enkel geometri samt få stigninger i hagen, moderat gressvekst)

17.3 Batteri STIHL AAI

Batteriet er montert i robotgressklipperen og må kun demonteres av en STIHL fagforhandler.
– Batteriteknologi: Litium-ion
– Spenning: 36 V
– Kapasitet i Ah: se typeskilt
– Energiinnhold i Wh: se typeskilt
– Vekt i kg: se typeskilt

17.4 Dockingstasjon og nettdel

Dockingstasjon
– Beskyttelsesklasse: III
– Beskyttelsestype: IPX5
– Vekt: 4,0 kg
– Avgrensningstråd og ledningstråd
  – Spenning: 42 V d.c.
  – Frekvensområde: 1,4 kHZ til 20 kHz

Nettdel
– Markedsavhengige varianter:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Vekt: 2,0 kg
– Nominell spenning: se typeskilt
– Frekvens: se typeskilt
– Nominell effekt: se typeskilt
– Ladestrøm: se typeskilt
– Verneklasse: II
– Beskyttelsestype: IP67

17.5 Skjøteledninger

Hvis det brukes en skjøteledning må lederne minst ha følgende tverrsnitt, avhengig av spenningen og lengden på skjøteledningen:

Hvis den nominelle spenningen på typeskiltet er 220 V til 240 V:
– Ledningslengde opptil 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– Ledningslengde 20 m opptil 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Hvis den nominelle spenningen på typeskiltet er 100 V til 127 V:
– Ledningslengde opptil 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– Ledningslengde 10 m opptil 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Temperaturgrenser

ADVARSEL

- Batteriet i robotgressklipperen er ikke beskyttet mot enhver miljøpåvirkning. Dersom batteriet utsettes for bestemte miljøpåvirkninger, kan det ta fyr eller eksplodere. Personer kan bli alvorlig skadet og materielle skader kan oppstå.
  - ► Ikke lad batteriet under + 5 °C eller over + 40 °C.
  - ► Ikke bruk robotgressklipperen under + 5 °C eller over + 40 °C.
  - ► Ikke bruk dockingstasjonen og nettdelen under + 5 °C eller over + 40 °C.
  - ► Ikke oppbevar robotgressklipperen under 0 °C eller over + 40 °C.
  - ► Ikke oppbevar dockingstasjonen og nettdelen under - 20 °C eller over + 60 °C.

17.7 Anbefalte temperaturområder

For optimal ytelsesevne hos batteriet, dockingstasjonen og nettdelen som er montert i robotgressklipperen må man overholde det anbefalte temperaturområdet:
– Lading: + 5 °C til + 40 °C
– Bruk: + 5 °C til + 40 °C
– Oppbevaring av robotgressklipper: + 0 °C til + 40 °C
– Oppbevaring av dockingstasjon og nettdel: - 20 °C til + 60 °C

Hvis batteriet lades opp, brukes eller oppbevares utenfor de anbefalte temperaturområdene, kan ytelsen bli redusert.

17.8 Støyverdier

K-verdien for lydeffektnivåene er 2 dB(A).
– Målt lydeffektnivå i henhold til 2000/14 EF: 59 dB(A).
– Målt lydeffektnivå garantert i henhold til 2000/14 EF: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH betegner en EF-forordning for registrering, vurdering og godkjenning av kjemikalier.

Informasjon om oppfyllelse av REACH forordningen er angitt under www.stihl.com/reach .

18 Reservedeler og tilbehør

18.1 Reservedeler og tilbehør

STIHL Disse symbolene identifiserer STIHL reservedeler og originalt STIHL tilbehør.

STIHL anbefaler å bruke STIHL reservedeler og originalt STIHL tilbehør.

Reservedeler og tilbehør fra andre produsenter kan ikke vurderes av STIHL med hensyn til pålitelighet, sikkerhet og egnethet til tross for løpende markedsobservasjon og STIHL kan ikke garantere for deres bruk.

Originale STIHL reservedeler og originalt STIHL tilbehør fås kjøpt hos en STIHL fagforhandler.

19 Utrangering og avfallshåndtering

19.1 Sette robotgressklipperen ut av drift

Robotgressklipperen er forbundet med den personlige STIHL-kontoen, med mobile enheter og private trådløse nettverk (WiFi). Av sikkerhetshensyn bør alle forbindelser kobles fra og personlige data slettes før robotgressklipperen blir kassert, solgt eller utlånt.

- ► Tilbakestill robotgressklipperen til standardinnstillingene via appen «MY iMOW®».
  Passord og tilkoblede apparatet slettes i den forbindelse.
- ► Fjern robotgressklipperen fra brukerkontoen via appen «MY iMOW®».

19.2 Kassering av robotgressklipperen

Informasjon om kassering er tilgjengelig hos lokale myndigheter eller hos din STIHL-fagforhandler.

Upassende avfallshåndtering kan være skadelig for helse og miljø.

Robotgressklipperen inneholder et innebygd batteri, som må kasseres separat.

- ► La en STIHL fagforhandler kassere robotgressklipperen.
  STIHL fagforhandleren kasserer det innebygde batteriet separat fra robotgressklipperen.
- ► STIHL-produkter, inkludert emballasje, tilføres en egnet gjenvinningsstasjon i samsvar med lokale forskrifter.
- ► Må ikke kasseres med husholdningsavfallet.

20 EU-samsvarserklæring

20.1 Robotgressklipper STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Tyskland

påtar seg alene ansvaret for at
– Konstruksjon: Robotgressklipper
– Varemerke: STIHL
– Type: iMOW® 7.0 PRO
– Serieidentifikasjon: IA01

og
– Konstruksjon: Dockingstasjon
– Varemerke: STIHL
– Type: Dockingstasjon
– Serieidentifikasjon: IA01

oppfyller de gjeldende bestemmelsene i direktivene 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU er utviklet og produsert i henhold til følgende standarder, som gjaldt ved produksjonsdato: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Ansvarlig kontrollorgan: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, nr. 0366, har kontrollert at det foreligger samsvar med vedlegg III modul B i direktivet 2014/53/EU og utstedt følgende EU-typeprøvingssertifikat: 40055521.

De tekniske dokumentene oppbevares ved produktgodkjenningen til
ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Byggeår, produksjonsland og maskinnummer står på robotgressklipperen.

Waiblingen, 16.02.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

med fullmakt fra

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 Produsentens samsvarserklæring for UKCA

21.1 Robotgressklipper STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Tyskland

påtar seg alene ansvaret for at
– Konstruksjon: Robotgressklipper
– Varemerke: STIHL
– Type: iMOW® 7.0 PRO
– Serieidentifikasjon: IA01

og
– Konstruksjon: Dockingstasjon
– Varemerke: STIHL
– Type: Dockingstasjon
– Serieidentifikasjon: IA01

oppfyller de gjeldende bestemmelsene til de britiske direktivene The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 er utviklet og produsert i henhold til følgende standarder, som gjaldt ved produksjonsdato:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Tidsrommet for sikkerhetsoppdateringer er 24 måneder.

De tekniske dokumentene oppbevares hos ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Byggeår, produksjonsland og maskinnummer står på robotgressklipperen.

Waiblingen, 29.04.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

med fullmakt fra

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Adresser

www.stihl.com

23 Programvare med åpen kildekode

23.1 Programvare med åpen kildekode

Dette produktet inneholder Open-Source-programvare som er opphavsrettslig beskyttet, og som ble publisert av de respektive rettighetsinnehaverne under visse lisensvilkår, som f.eks. "GNU General Public License" (GPL), "GNU Lesser General Public License" (LGPL), "Apache License" eller tilsvarende lisenser. Dersom denne bruksanvisningen inneholder anvisninger om opphavsrett, bruksvilkår eller lisensvilkår som står i motstrid med den relevante Open-Source-lisensen, kommer disse ikke til anvendelse. Bruk og distribusjon av den inkluderte Open-Source-programvaren er kun underlagt den respektive Open-Source-lisensen. Dersom den aktuelle lisensen gir deg rett til kildekoden til denne programvaren og/eller andre data, kan du motta disse fra oss i et tidsrom på tre år fra den siste leveringen av produktet, og eventuelt så lenge vi tilbyr kundestøtte for produktet dersom lisensvilkårene gjør dette påkrevd. For å motta hele den korresponderende kildekoden fra oss, send din henvendelse med angivelse av produktnavnet, serienummeret samt den respektive programvareversjonen til følgende adresse: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Tyskland. Vi forbeholder oss retten til å fakturere deg kostnadene for lagringsmediet samt fraktutgiftene. Du finner mer informasjon på følgende nettside: https://opensource.stihl.com

Obsah

1 Úvod....426
2 Informace k tomuto návodu k použití....426
3 Přehled....427
4 Bezpečnostní pokyny....429
5 Použití robotické sekačky v týmu....437
6 Použití robotické sekačky jako samostatného stroje....450
7 Připojení rádiového rozhraní Bluetooth®471
8 Světelný vzor na robotické sekačce a dobíjecí stanici....472
9 Obsluha a nastavení robotické sekačky. 473
10 Zastavení robotické sekačky a aktivace blokace stroje....474
11 Přeprava....475
12 Skladování....475
13 Čištění....476
14 Údržba a výměna čepelí....477
15 Oprava....479
16 Odstranění poruch....479
17 Technická data....481
18 Náhradní díly a příslušenství....483
19 Vyřazení z provozu a likvidace....483
20 Prohlášení o konformitě EU....483
21 UKCA-Prohlášení o konformitě....484
22 Adresy....484
23 Open Source Software....484

1 Úvod

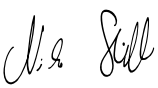
Vážená zákaznice, vážený zákazníku,

těší nás, že jste se rozhodli pro firmu STIHL. Vyvíjíme a vyrábíme naše výrobky ve špičkové kvalitě podle potřeb našich zákazníků. Tím vznikají výrobky s vysokým stupněm spolehlivosti i při extrémním namáhání.

STIHL je zárukou špičkové kvality také v servisních službách. Náš odborný prodej zajišťuje kompetentní poradenství a instruktáž, jakož i obsáhlou technickou podporu.

STIHL se výslovně zasazuje za trvale udržitelné a zodpovědné zacházení s přírodou. Tento návod k použití Vám má být oporou při bezpečném a ekologickém používání Vašeho výrobku STIHL po dlouhý čas.

Děkujeme Vám za Vaši důvěru a přejeme mnoho spokojenosti s Vaším výrobkem STIHL.



Dr. Nikolas Stihl

DŮLEŽITÉ! PŘED POUŽITÍM SI NÁVOD PŘEČTĚTE A ULOŽTE JEJ PRO DALŠÍ POTŘEBU.

2 Informace k tomuto návodu k použití

2.1 Platné dokumenty

Platí lokální bezpečnostní předpisy.

- Kromě tohoto návodu k použití je třeba si přečíst níže uvedené dokumenty, porozumět jim a uložit je pro pozdější použití:
  - Bezpečnostní informace pro akumulátory STIHL a výrobky s integrovaným akumulátorem:www.stihl.com/safety-data-sheets

Další informace k robotické sekačce STIHL, kompatibilnímu příslušenství a FAQs jsou dostupné na adrese support.stihl.com, info.myimow.stihl.com nebo u odborného prodejce STIHL.

Slovní ochranná známka Bluetooth® a piktogramy Bluetooth® (loga) jsou registrované ochranné známky a vlastnictví společnosti Bluetooth SIG, Inc. Jakékoli použití této slovní ochranné známky / piktogramů firmou STIHL se uskutečňuje prostřednictvím licence.

Robotická sekačka je vybavena radiovým rozhraním Bluetooth®, rádiovým síťovým rozhraním a mobilním rádiovým rozhraním. Je třeba respektovat lokální provozní omezení (například v letadlech nebo nemocnicích).

2.2 Označení varovných odkazů v textu

⚠ NEBEZPEČÍ

- Odkaz upozorňuje na nebezpečí, která vedou k těžkým úrazům či úmrtí.
  - Uvedená opatření mohou zabránit těžkým úrazům či úmrtí.

⚠ VAROVÁNÍ

- Odkaz upozorňuje na nebezpečí, která **mohou** vést k těžkým úrazům či úmrtí.
  - Uvedená opatření mohou zabránit těžkým úrazům či úmrtí.

UPOZORNĚNÍ

- Odkaz upozorňuje na nebezpečí, která mohou vést k věcným škodám.
  - Uvedená opatření mohou zabránit věcným škodám.

Překlad originálního návodu k použití
0000011041_006_CZ

Vytištěno na bezchlórově běleném papíru.
Papír je recyklovatelný.

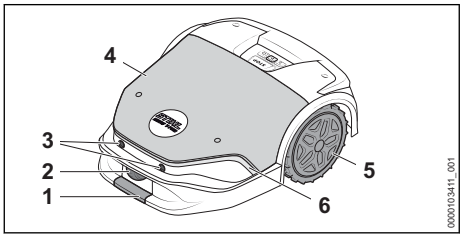
© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A VA3.A25.

2.3 Symboly v textu

Tento symbol odkazuje na kapitolu v tomto návodu k použití.

3 Přehled

3.1 Robotická sekačka



1 Přední hmatec
Současným uchopením předního a zadního hmatce lze robotickou sekačku zvednout a přepravit.

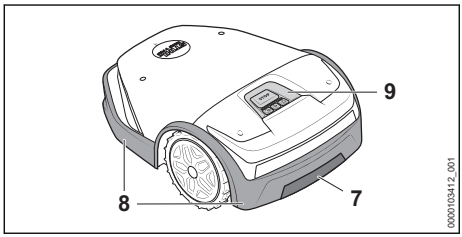
2 Nabíjecí kontakty
Nabíjecí kontakty propojují robotickou sekačku s dobíjecí stanicí.

3 Ultrazvuková čidla
Ultrazvuková čidla detekují překážky.

4 Kryt
Kryt je uložen pružinově a pomocí nárazového čidla jsou detekovány překážky na žací ploše.

5 Hnací kola
Hnací kola pohánějí robotickou sekačku.

6 Světelný pás
Světelný pás zobrazuje stav robotické sekačky.

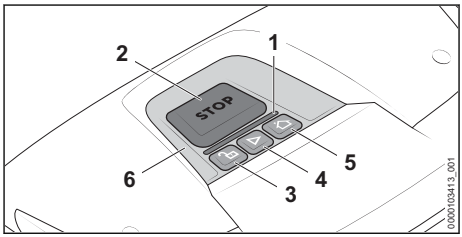


7 Zadní hmatec
Současným uchopením předního a zadního hmatce lze robotickou sekačku zvednout a přepravit.

8 Ochranná lišta
Ochranná lišta chrání uživatele před předměty vymrštěnými do výšky a před kontaktem s čepelemi.

9 Ovládací panel
Ovládací panel obsahuje tlačítka a dešťové čidlo.

3.2 Ovládací panel



1 Světelný pás
Světelný pás zobrazuje stav robotické sekačky a signalizuje, kterou kombinaci tlačítek je třeba stisknout v určité akci.

2 Tlačítko „STOP“
Tlačítko zastaví robotickou sekačku a žací lištu. Tlačítko slouží také k aktivaci blokace stroje.

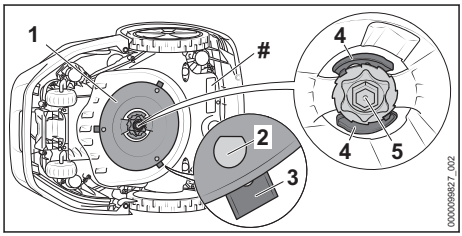
3 Tlačítko „ZÁMEK“
Tlačítko v kombinaci se zobrazenými tlačítky odjišťuje robotickou sekačku.

4 Tlačítko „START“
Tlačítko spouští žací režim.

5 Tlačítko „DOMŮ“
Pomocí tlačítka zajede robotická sekačka zpět k dobíjecí stanici, nebo přeruší aktuální žací proces, pokud robotická sekačka stojí v dobíjecí stanici.

6 Dešťové čidlo
Dešťové čidlo reaguje na vlhkost. Podle nastavení dokáže robotická sekačka ve svém žacím plánu zohlednit počasí.

3.3 Žací lišta



1 Nožový kotouč
Nožový kotouč slouží k připevnění čepelí.

2 Čepy ve tvaru L
Čepy ve tvaru L slouží k zavěšení čepelí.

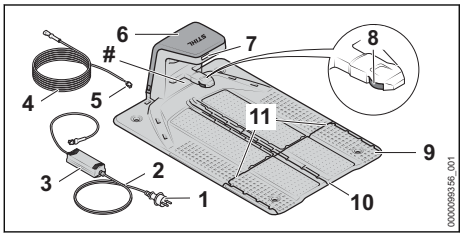
3 Čepele
Čepele sekají trávu.

4 Páčka
Páčky zajišťují matici.

5 Matice
Matice upevňuje nožový kotouč.

 # Výkonový štítek s výrobním číslem

3.4 Dobíjecí stanice a napájecí adaptér



1 Síťový konektor
Síťová zástrčka spojuje připojovací kabel se zásuvkou.

2 Připojovací kabel
Připojovací kabel spojuje napájecí adaptér se síťovým konektorem.

3 Napájecí adaptér
Napájecí adaptér napájí dobíjecí stanici energií.

4 Nabíjecí kabel
Nabíjecí kabel spojuje napájecí adaptér s dobíjecí stanicí.

5 Zástrčka
Zástrčka spojuje nabíjecí kabel s dobíjecí stanicí.

6 Kryt
Kryt zakrývá dobíjecí stanici a chrání elektroniku uvnitř.

7 Světla LED
LED signalizuje stav dobíjecí stanice.

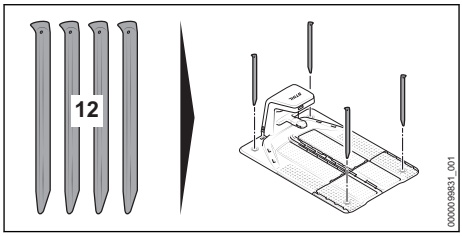
8 Nabíjecí kontakty
Nabíjecí kontakty propojují dobíjecí stanici s robotickou sekačkou.

9 Spodní deska
Spodní deska je základ dobíjecí stanice.

10 Kabelový kanál
V kabelovém kanálu umístěném uprostřed je položený vodicí drát.

11 Kabelový kanál
Ve vně umístěných kabelových kanálech je položený omezovací drát.

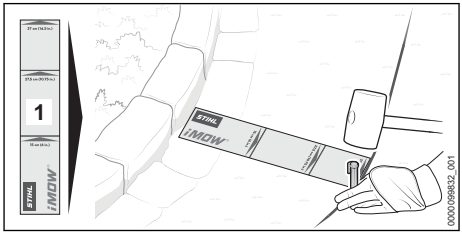
 # Výkonový štítek s výrobním číslem



12 Kotvicí kolík
Čtyři kotvicí kolíky upevňují dobíjecí stanice na zemi.

3.5 Měřítko iMOW® a instalační sada

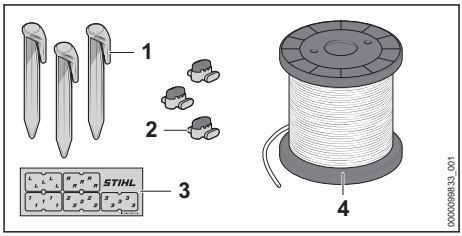
Měřítko iMOW®



1 Měřítko iMOW®
Měřítko usnadňuje pokládání drátů a slouží k dodržení správné vzdálenosti.

Instalační sada

Instalační sada je třeba k uvedení robotické sekačky do provozu a není součástí dodávky robotické sekačky. Pro různé velikosti zahrad jsou jako příslušenství nabízeny vhodné instalační sady.



1 Fixační hřebík
Fixační hřebík upevňuje omezovací drát a vodicí drát na zemi.

2 Spojka drátů
Spojka drátů spojuje vzájemně konce drátu.

3 **Značkovače kabelů**
Značkovače kabelů slouží k označování konců drátů uvnitř dobíjecí stanice. Usnadňují přiřazení konců drátů při připojení na správnou svorku.

4 **Svitek drátu**
Svitek drátu je třeba pro pokládání omezovacího drátu a vodicího drátu.

3.6 Symboly

Symboly mohou být na robotické sekačce, dobíjecí stanici, napájecím adaptéru nebo na vestavěném akumulátoru a mají následující význam:

Tento symbol udává průměr nožového kotouče.

Tento symbol zobrazuje při výměně čepelí směr odjištění nosiče nožů.

Tento symbol zobrazuje při výměně čepelí směr zajištění nosiče nožů.

Kategorie ochrany 2, dvojitě izolovaná.

Nelikvidujte výrobek s domácím odpadem.

Údaj vedle symbolu odkazuje na obsah energie akumulátoru podle specifikace výrobce článků. Obsah energie, který je k dispozici při použití, je menší.

1 dioda LED svítí červeně. Akumulátor je příliš teplý nebo příliš studený.

4 LED blikají červeně. V akumulátoru došlo k poruše.

4 Bezpečnostní pokyny

4.1 Varovné symboly

Varovné symboly na robotické sekačce, dobíjecí stanici, napájecím adaptéru nebo na vestavěném akumulátoru mají následující význam:

Dodržujte bezpečnostní pokyny a jejich opatření.

Návod k použití je třeba si přečíst, porozumět mu a uložit ho pro další potřebu.

Dbejte na bezpečnostní pokyny týkající se předmětů vymrštěných do výšky a na bezpečnostní opatření.

Dodržujte bezpečnostní odstup.

Nedotýkejte se rotujícího nožového kotouče s čepelemi.

Na robotickou sekačku nestoupejte nebo nesedejte.

Během přepravy, uložení, čištění, údržby, opravy nebo při změněném nebo neobvyklém chování robotickou sekačku zastavte a aktivujte blokaci stroje.

Nepouštějte děti do blízkého okolí robotické sekačky a žací plochy.

Nepouštějte zvířata do blízkého okolí robotické sekačky a žací plochy.

Akumulátor neponořujte do kapalin.

Akumulátor chraňte před horkem a ohněm.

4.2 Řádné používání

Robotická sekačka STIHL iMOW® 7.0 PRO slouží k sekání a mulčování trávy.

Dobíjecí stanice STIHL a dodaný napájecí adaptér DM210X-420X nabíjejí robotickou sekačku STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Robotická sekačka, dobíjecí stanice a napájecí adaptér mohou být používány za deště.

Robotická sekačka je napájena energií akumulátorem STIHL AAI. Akumulátor je zabudovaný v robotické sekačce a demontovat jej smí pouze odborný prodejce STIHL.

Robotickou sekačku lze konfigurovat a ovládat prostřednictvím aplikace „MY iMOW®“ nebo přes portál STIHL connected. Funkční rozsah na portálu STIHL connected je oproti aplikaci „MY iMOW®“ částečně omezený.

⚠ VAROVÁNÍ

- Dobíjecí stanice, napájecí adaptéry a akumulátory, které nejsou společností STIHL pro robotickou sekačku povoleny, mohou způsobit

požáry a exploze. Může tak dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Používejte robotickou sekačku se zabudovaným akumulátorem STIHL AAI.
- ► Nabíjejte robotickou sekačku STIHL iMOW® 7.0 PRO dobíjecí stanicí STIHL a napájecím adaptérem STIHL DM210X-420X.

- Pokud robotická sekačka, akumulátor, dobíjecí stanice nebo napájecí adaptér nebudou používány podle stanoveného účelu, může dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a mohou vzniknout věcné škody.
  - ► Robotickou sekačku, dobíjecí stanici a napájecí adaptér používejte tak, jak je to popsáno v tomto návodu k použití.

4.3 Požadavky na uživatele

⚠ VAROVÁNÍ

- Uživatelé bez instruktáže nemohou rozpoznat nebo dobře odhadnout nebezpečí hrozící robotickou sekačkou, dobíjecí stanicí a napájecím adaptérem. Uživatel nebo jiné osoby mohou utrpět těžká nebo smrtelná zranění.

  - ► Návod k použití je třeba si přečíst, porozumět mu a uložit ho pro další potřebu.
  - ► Pokud se robotická sekačka, dobíjecí stanice nebo napájecí adaptér předávají jiné osobě: předejte jí i návod k použití.
  - ► Zajistěte, aby uživatel splňoval níže uvedené požadavky:
    - – Uživatel je odpočatý.
    - – Uživatel je tělesně, senzoricky a duševně schopen robotickou sekačku, dobíjecí stanici a napájecí adaptér obsluhovat a používat je. Pokud je uživatel tělesně, senzoricky a duševně způsobilý pouze částečně, smí s robotickou sekačkou pracovat pouze pod dohledem nebo po zaškolení odpovědnou osobou. To zahrnuje také veškeré práce s robotickou sekačkou a na ní, na dobíjecí stanici, napájecím adaptéru, nabíjecím kabelu a vodicím a omezovacím drátu.
    - – Uživatel umí rozpoznat a dobře odhadnout nebezpečí hrozící robotickou sekačkou, dobíjecí stanicí a napájecím adaptérem.
    - – Uživatel je plnoletý nebo bude podle národních předpisů pod dohledem zaškolován pro výkon povolání.
    - – Uživatel obdržel instruktáž od odborného prodejce STIHL nebo od jiné osoby znalé odborné tématiky ještě předtím, než robotickou sekačku, dobíjecí stanici a napájecí adaptér poprvé použije.
    - – Uživatel není pod vlivem alkoholu, léků nebo drog.
    - – Při instalaci, ovládání, čištění, údržbě a přepravě robotické sekačky udržujte rovnováhu, zajistěte bezpečnou stabilitu a neběhejte.
    - – Pojmy „ovládání“, „obsluha“, „použití“ a „práce“ zahrnují veškeré práce na robotické sekačce, na dobíjecí stanici, na napájecím adaptéru, na nabíjecím kabelu, na vodicím drátu a omezovacím drátu a také na celém příslušenství iMOW®.
  - ► V případě nejasností: vyhledejte odborného prodejce výrobků STIHL.

4.4 Oblečení a vybavení

⚠ VAROVÁNÍ

- Během pokládání omezovacího drátu nebo vodicího drátu a upevnění dobíjecí stanice může při zatloukání fixačních hřebíků nebo kotvicích háčků do země dojít k vymrštění předmětů vysokou rychlostí. Uživatel se může zranit.
  - ► Noste těsně přiléhající ochranné brýle. Vhodné ochranné brýle byly přezkoušeny podle normy EN 166 nebo podle národních předpisů a na trhu jsou k dostání s patřičným označením.
  - ► Noste pracovní rukavice z odolného materiálu.
- Během žacího režimu mohou být předměty vymrštěny vysokou rychlostí. Uživatel se může zranit.
  - ► Při vstupu na žací plochu během žacího režimu:
    - – Noste dlouhé kalhoty z odolného materiálu.
    - – Noste pevnou uzavřenou obuv s hrubou podrážkou.
- Nevhodné oblečení se může zachytit ve dřevě, dřevnatém porostu a v robotické sekačce. Uživatelé bez vhodného oděvu mohou utrpět těžká zranění.
  - ► Noste těsně přiléhající oděv.
  - ► Šály a ozdoby odložte.
- Během čištění, údržby nebo přepravy se může uživatel dostat do kontaktu s čepelemi. Uživatel se může zranit.

- ► Noste pracovní rukavice z odolného materiálu.

■ Pokud nosí uživatel nevhodnou obuv, může uklouznout. Uživatel se může zranit.
- ► Při vstupu na žací plochu během žacího režimu: noste pevnou uzavřenou obuv s hrubou podrážkou.

4.5 Pracovní pásmo a okolí

4.5.1 Robotická sekačka a žací plocha

⚠ VAROVÁNÍ

■ Nezúčastněné osoby, děti a zvířata nemohou rozpoznat ani odhadnout nebezpečí hrozící robotickou sekačkou a předměty vymrštěnými do výšky. Nezúčastněné osoby, děti a zvířata mohou utrpět těžká zranění a může dojít k věcným škodám.

- ► Nezúčastněné osoby, děti a zvířata nepouštějte během žacího režimu do blízkosti žací plochy.
- ► Při používání robotické sekačky na veřejně přístupných plochách: ohraďte žací plochu a instalujte cedule s výstražným textem „Varování! Automatická sekačka na trávu! Udržujte děti a zvířata mimo dosah a pod dozorem!“ . Dodržujte místní předpisy.
- ► Zajistěte, aby si děti nemohly s robotickou sekačkou hrát.
- ► Vymezte žací plochu pomocí omezovacího drátu podle popisu v tomto návodu k použití. Plochy, na kterých robotická sekačka nemá sekat a přejíždět, ohraďte omezovacím drátem od žací plochy.
- ► Nepoužívejte robotickou sekačku na plochách se štěrkem nebo drtí.

■ Osoby mohou zakopnout o omezovací drát, vodicí drát nebo fixační hřebíky. Může dojít k úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Položte omezovací drát a vodicí drát naplocho na zem nebo pomocí stroje na pokládání drátu do země.
- ► Zatlučte fixační hřebíky úplně do země.

■ Pokud se na žací ploše pracuje se zahradnickým přístrojem nebo zahradnickým nářadím, může nářadí zasáhnout a poškodit omezovací drát nebo fixační hřebíky. Předměty mohou být vymrštěny vysokou rychlostí nahoru. Může dojít k úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Nepracujte v oblasti omezovacího drátu nebo vodicího drátu se zahradnickým přístrojem nebo zahradnickým nářadím.

■ Elektrické součástky robotické sekačky mohou vytvářet jiskry. Jiskry mohou ve snadno hořlavém nebo explozivním okolí vyvolat požáry nebo exploze. Může tak dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Robotickou sekačku nikdy neprovozujte ve snadno hořlavém a explozivním prostředí.

■ V důsledku nepříznivého počasí může dojít k poškození robotické sekačky nebo se na žací ploše mohou nacházet předměty. Robotická sekačka nemusí být ve stavu odpovídajícím bezpečnosti a během sekání by se mohly vymrštit předměty. Může tak dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Po nepříznivém počasí, jako je např. bouřka, zkontrolujte robotickou sekačku z hlediska bezpečného stavu.
- ► Zkontrolujte stav žací plochy, odstraňte z žací plochy předměty.

4.5.2 Akumulátor

Akumulátor je zabudovaný v robotické sekačce a demontovat jej smí pouze odborný prodejce STIHL.

⚠ VAROVÁNÍ

■ Nezúčastněné osoby, děti a zvířata nemohou rozpoznat ani odhadnout nebezpečí akumulátoru. Nezúčastněné osoby, děti a zvířata mohou být těžce zraněny.
- ► Nezúčastněné osoby, děti a zvířata nepouštějte do blízkosti stroje.
- ► Akumulátor nenechávejte bez dozoru.
- ► Zajistěte, aby si děti nemohly s akumulátorem hrát.

■ Akumulátor není chráněn proti všem okolním vlivům. Pokud je akumulátor vystaven určitým okolním vlivům, může začít hořet nebo explodovat, nebo může dojít k jeho neopravitelnému poškození. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.

- ► Akumulátor chraňte před horkem a ohněm.
- ► Akumulátor neházet do ohně.
- ► Akumulátor nenabíjejte, nepoužívejte a neskladuje mimo uvedené teplotní rozsahy, 🕮 17.6.

- ► Akumulátor neponořujte do kapalin.
- ► Akumulátor nepřibližujte ke kovovým malým předmětům.
- ► Akumulátor nevystavujte vysokému tlaku.
- ► Akumulátor nevystavujte mikrovlnám.
- ► Akumulátor chraňte před chemikáliemi a solemi.

4.5.3 Dobíjecí stanice a napájecí adaptér

⚠ VAROVÁNÍ

- Nezúčastněné osoby, děti a zvířata nemohou rozpoznat ani odhadnout nebezpečí dobíjecí stanice a elektrického proudu. Nezúčastněné osoby, děti a zvířata mohou být těžce zraněny nebo usmrceny.
  - ► Nezúčastněné osoby, děti a zvířata nepouštějte do blízkosti stroje.
  - ► Zajistěte, aby si děti nemohly hrát s dobíjecí stanicí nebo s napájecím adaptérem.
- Dobíjecí stanice a napájecí adaptér nejsou chráněny proti všem okolním vlivům. Pokud jsou dobíjecí stanice a napájecí adaptér vystaveny určitým okolním vlivům, mohou začít hořet nebo explodovat. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Dobíjecí stanici a napájecí adaptér nikdy neprovozujte ve snadno hořlavém, ani v explozivním prostředí.
  - ► Dobíjecí stanici a napájecí adaptér nepoužívejte ani neskladuje mimo uvedené teplotní rozsahy, 🕮 17.6.
  - ► Před bouřkou nebo v případě nebezpečí zásahu bleskem odpojte napájecí adaptér od elektrické sítě.
  - ► Dobíjecí stanici a napájecí adaptéry po nepříznivém počasí, např. bouřce, vždy zkontrolujte, zda jsou ve stavu odpovídajícím bezpečnostním předpisům.
- Osoby mohou zakopnout o dobíjecí stanici, nabíjecí kabel, napájecí adaptér nebo připojovací kabel. Osoby mohou se mohou zranit a může dojít k poškození dobíjecí stanice, nabíjecího kabelu, napájecího adaptéru nebo připojovacího kabelu.
  - ► Instalujte dobíjecí stanici a napájecí adaptér na dobře viditelném místě.
  - ► Připojovací kabel a nabíjecí kabel nainstalujte naplocho na zem.
- Při přímém ozáření sluncem se kryt napájecího adaptéru může velmi silně zahřát. Uživatel se může popálit.

► Nedotýkejte se horkého napájecího adaptéru.

4.6 Bezpečnosti odpovídající stav

4.6.1 Robotická sekačka

Robotická sekačka je v bezpečnosti odpovídajícím stavu, když jsou splněny níže uvedené podmínky:
– Robotická sekačka je nepoškozená.
– Ovládací prvky fungují a nejsou změněny.
– Čepele jsou správně vestavěné a nepoškozené.
– Je namontováno pouze originální příslušenství STIHL určené pro tuto robotickou sekačku.
– Příslušenství je namontováno správně.

⚠ VAROVÁNÍ

- Ve stavu neodpovídajícím bezpečnosti nemohou konstrukční díly již bezpečně fungovat a bezpečnostní zařízení mohou být vyřazena z provozu. Může dojít k těžkým úrazům nebo usmrcení osob.
  - ► Používejte robotickou sekačku v nepoškozeném a funkčním stavu.
  - ► Robotickou sekačku neupravujte.
  - ► Pokud je ovládací panel nefunkční: robotickou sekačku nepoužívejte.
  - ► Instalujte pouze originální příslušenství STIHL určené pro tuto robotickou sekačku.
  - ► Instalujte čepele podle popisu v tomto návodu k použití.
  - ► Příslušenství namontujte tak, jak je to popsáno v tomto návodu k použití nebo v návodu k použití daného příslušenství.
  - ► Nezasouvejte do otvorů robotické sekačky žádné předměty.
  - ► Nabíjecí kontakty nespojujte a nezkratujte kovovými předměty.
  - ► Opotřebované nebo poškozené informační štítky vyměňte.
  - ► V případě nejasností: vyhledejte odborného prodejce STIHL.

4.6.2 Žací lišta

Žací lišta je ve stavu odpovídajícím bezpečnosti, když jsou splněny níže uvedené podmínky:
– Čepele, nožový kotouč, nosič nožů, páčky a matice jsou nepoškozené.
– Značky opotřebení na nožovém kotouči nejsou prodřené.
– Čepy ve tvaru L na nožovém kotouči nejsou opotřebované více než z poloviny.
– Čepele nejsou zdeformované.
– Čepele jsou správně vestavěné.

⚠ VAROVÁNÍ

- V bezpečnosti neodpovídajícím stavu se mohou části čepelí uvolnit a být odmrštěny. Může dojít k těžkému zranění osob.
  - ► Pracujte s nepoškozenými čepelemi, nepoškozeným nožovým kotoučem, nepoškozeným nosičem nožů, páčkami a nepoškozenou maticí.
  - ► Pokud jsou značky opotřebení prodřené a vznikly otvory: vyměňte žací lištu.

- ► Pokud jsou čepy ve tvaru L opotřebované více než z poloviny: vyměňte žací lištu.
- ► Instalujte správně čepele.
- ► V případě nejasností: vyhledejte odborného prodejce STIHL.

4.6.3 Akumulátor

Akumulátor je zabudovaný v robotické sekačce a demontovat jej smí pouze odborný prodejce STIHL.
Akumulátor je v bezpečnosti odpovídajícím stavu, když jsou splněny níže uvedené podmínky:
– Akumulátor není poškozen.
– Akumulátor je čistý a suchý.
– Akumulátor funguje a není pozměněn.

⚠ VAROVÁNÍ

- Ve stavu neodpovídajícím bezpečnosti nemůže akumulátor již bezpečně fungovat. Osoby mohou utrpět těžká zranění.
  - ► Pracujte s nepoškozeným a fungujícím akumulátorem.
  - ► Poškozený nebo defektní akumulátor nenabíjejte.
  - ► Pokud je akumulátor znečištěný: akumulátor vyčistit a nechat uschnout.
  - ► Pokud je akumulátor mokrý nebo vlhký: nechte akumulátor uschnout.
  - ► Akumulátor neměnit.
  - ► Do otvorů akumulátoru nestrkejte žádné předměty.
  - ► Elektrické kontakty akumulátoru nespojujte a nezkratujte kovovými předměty.
  - ► Akumulátor neotvírejte.
  - ► Opotřebované nebo poškozené informační štítky vyměňte.
- Z poškozeného akumulátoru může vytékat kapalina. Pokud by se kapalina dostala do styku s pokožkou nebo očima, může dojít k podráždění pokožky či očí.
  - ► Zabraňte kontaktu s kapalinou.
  - ► Pokud došlo ke kontaktu s pokožkou: dotčená místa pokožky umyjte velkým množstvím vody a mýdlem.
  - ► Pokud došlo ke kontaktu s očima: vyplachujte oči nejméně po dobu 15 minut velkým množstvím vody a vyhledejte lékaře.
- Poškozený nebo defektní akumulátor může být nezvykle cítit, může kouřit nebo hořet. Může tak dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Pokud je akumulátor neobvykle cítit nebo kouří: akumulátor nepoužívejte a nepřibližujte ho k hořlavým látkám.
  - ► Pokud akumulátor hoří: pokuste se uhasit akumulátor hasicím přístrojem nebo vodou.

4.6.4 Dobíjecí stanice, nabíjecí kabel, napájecí adaptér a připojovací kabel

Dobíjecí stanice, nabíjecí kabel, napájecí adaptér, připojovací kabel a konektorové spoje jsou ve stavu odpovídajícím bezpečnosti, když jsou splněny níže uvedené podmínky:
– Dobíjecí stanice, nabíjecí kabel, napájecí adaptér, připojovací kabel a konektorové spoje jsou nepoškozené.
– Dobíjecí stanice, nabíjecí kabel, napájecí adaptér, připojovací kabel a konektorové spoje jsou čisté.
– Je namontováno originální příslušenství STIHL určené pro tuto dobíjecí stanici.
– Příslušenství je namontováno správně.
– Dobíjecí stanice a napájecí adaptér nejsou za provozu zakryté.

⚠ VAROVÁNÍ

- Ve stavu neodpovídajícím bezpečnosti nemohou konstrukční díly již bezpečně fungovat a bezpečnostní zařízení mohou být vyřazena z provozu. Může dojít k těžkým úrazům nebo usmrcení osob.
  - ► Používejte nepoškozenou dobíjecí stanici, nepoškozený nabíjecí kabel, nepoškozený napájecí adaptér, nepoškozený připojovací kabel a nepoškozené konektorové spoje.
  - ► V případě znečištění dobíjecí stanice, napájecího adaptéru nebo konektorových spojů: vyčistěte dobíjecí stanici, napájecí adaptér a konektorové spoje.
  - ► Neupravujte dobíjecí stanici, nabíjecí kabel, napájecí adaptér, připojovací kabel a konektorové spoje.
  - ► Do otvorů dobíjecí stanice a napájecího adaptéru nezasouvejte žádné předměty.
  - ► Elektrické kontakty dobíjecí stanice, napájecího adaptéru a konektorových spojů nespojujte a nezkratujte kovovými předměty.
  - ► Neotvírejte dobíjecí stanici a napájecí adaptér.
  - ► Nezakrývejte dobíjecí stanici a napájecí adaptér.
  - ► Nezahrabávejte napájecí adaptér do země.
  - ► Nesedejte na dobíjecí stanici.
  - ► Nestůjte na spodní desce dobíjecí stanice.

4.7 Žací režim

⚠ VAROVÁNÍ

- Čepele na rotujícím nožovém kotouči mohou uživatele pořezat. Uživatel tím může utrpět těžké zranění.

  - ► Nedotýkejte se rotujícího nožového kotouče a čepelí.
  - ► Pokud se uživatel blíží k robotické sekačce během žacího režimu nebo před provedením nastavení na stroji: je nutné stisknout tlačítko „STOP“.
  - ► Během žacího režimu robotickou sekačku nenaklápějte nebo nezvedejte.
  - ► Při zablokování nožového kotouče nebo čepelí předmětem: zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje. Teprve potom předmět odstraňte.

  - ► Nepouštějte děti do blízkého okolí robotické sekačky a žací plochy.

  - ► Nepouštějte zvířata do blízkého okolí robotické sekačky a žací plochy.

  - ► Na robotickou sekačku nestoupejte nebo nesedejte a nepřepravujte na robotické sekačce děti, zvířata ani předměty.
- Pokud se robotická sekačka během práce změní nebo se chová nezvyklým způsobem, může být v provozně nebezpečném stavu. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Stiskněte tlačítko „STOP“ a aktivujte blokaci stroje. Vyhledejte odborného prodejce STIHL.
- Pokud během žacího režimu narazí čepele na cizí předmět, může být tento předmět nebo jeho části vysokou rychlostí vymrštěny nahoru. Může dojít k úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Odstraňte z žací plochy cizí předměty.
  - ► Odstraňte z žací plochy zlomené čepele nebo jejich části.
- Po stisknutí tlačítka „STOP“ se nožový kotouč a čepele ještě krátkou dobu otáčí. Osoby mohou utrpět těžká zranění.
  - ► Vyčkejte, až se nožový kotouč přestane točit.
- Pokud během žacího režimu narazí čepele na tvrdý předmět, může dojít ke vzniku jisker a poškození čepelí. Jiskry mohou ve snadno vznětlivém prostředí vyvolat požáry. Může tak dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Nikdy nepracujte ve snadno vznětlivém prostředí.
  - ► Zajistěte, aby čepele byly v provozně bezpečném stavu.

⚠ NEBEZPEČÍ

- Pokud se robotická sekačka používá v okolí kabelů vedoucích elektrické napětí, mohou se s nimi čepele dostat do kontaktu a poškodit je. Může dojít k těžkým úrazům nebo usmrcení osob.
  - ► Nepracujte s robotickou sekačkou v okolí kabelů vedoucích elektrické napětí.

4.8 Nabíjení

⚠ VAROVÁNÍ

- Během nabíjení může být poškozený nebo defektní napájecí adaptér nezvykle cítit nebo kouřit. Může dojít k úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Vytáhněte síťový konektor ze zásuvky.
- Napájecí adaptér se může při nedostatečném odvodu teploty přehřát a způsobit požár. Může tak dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Nezakrývejte napájecí adaptér.

4.9 Elektrické připojení

Kontakt s konstrukčními díly vedoucími elektrický proud může vzniknout z těchto příčin:

– Je poškozen připojovací kabel nebo prodlužovací kabel.
– Elektrická vidlice připojovacího kabelu nebo prodlužovacího kabelu je poškozená.
– Zásuvka není správně nainstalovaná.

⚠ NEBEZPEČÍ

- Kontakt s konstrukčními díly vedoucími elektrický proud může způsobit úraz elektrickým proudem. Uživatel může utrpět těžké nebo smrtelné zranění.
  - ► Zajistěte, aby vedení a jejich síťové konektory nebyly poškozené.

  Pokud je připojovací kabel nebo prodlužovací kabel poškozený:
  - ► Poškozeného místa se nedotýkejte.
  - ► Vytáhněte elektrickou vidlici ze zásuvky.
  - ► Vedení a jejich síťových konektorů se dotýkejte pouze suchýma rukama.
  - ► Síťový konektor zasuňte do správně nainstalované a zajištěné zásuvky s ochranným kontaktem.

- ► Pokud je zásuvka mimo budovu: zajistěte, aby byla zásuvka schválená pro použití ve vnějším prostředí.
- ► Napájecí adaptér připojte přes ochranný spínač (30 mA, 30 ms).
- ► Pokud je připojovací kabel nebo prodlužovací kabel připojený nebo se odpojuje: vždy uchopte zástrčku a netahejte za kabel.

■ Poškozený nebo nevhodný prodlužovací kabel může vést k zásahu elektrickým proudem. Může dojít k těžkým úrazům nebo usmrcení osob.
- ► Používejte prodlužovací kabel se správným kabelovým průřezem, 🕮 17.5.
- ► Používejte prodlužovací kabel chráněný proti stříkající vodě, který je schválený pro použití venku.
- ► Chraňte konektorový spoj mezi napájecím adaptérem a prodlužovacím kabelem před vodou.
- ► Používejte prodlužovací kabel, který má stejné vlastnosti jako připojovací kabel napájecího adaptéru.

⚠ VAROVÁNÍ

■ Nesprávné síťové napětí nebo nesprávná síťová frekvence může vést k přepětí v napájecím adaptéru. Napájecí adaptér může být poškozen.
- ► Zajistěte, aby síťové napětí a síťová frekvence elektrické sítě souhlasily s údaji na výkonovém štítku napájecího adaptéru.

■ Pokud je napájecí adaptér připojen k vícenásobným zásuvkám, může během nabíjení dojít k přetížení elektrických součástí. Elektrické konstrukční díly se mohou zahřát a způsobit požár. Může tak dojít k těžkým úrazům či úmrtí osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Ujistěte se, že specifikace napájení na vícenásobné zásuvce nepřekračují specifikace uvedené na typovém štítku napájecího adaptéru a všech elektrických spotřebičů připojených k vícenásobné zásuvce.

■ Nesprávně vedený připojovací kabel, prodlužovací kabel nebo nesprávně položený nabíjecí kabel může být poškozen a osoby o něj mohou zakopnout. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Položte vedení a nabíjecí kabel tak, aby se nacházely mimo žací plochu.
- ► Položte a označte vedení a nabíjecí kabel tak, aby nemohlo dojít k jejich poškození při pracích se zahradnickým přístrojem nebo zahradnickým nářadím.
- ► Vedení a nabíjecí kabel uložte, veďte a označte tak, aby o ně osoby nemohly zakopnout.
- ► Vedení a nabíjecí kabel veďte tak, aby nebyly napnuté nebo smotané.
- ► Vedení a nabíjecí kabel veďte tak, aby nemohly být poškozeny, zlomeny, skřípnuty a neodíraly se.
- ► Vedení a nabíjecí kabel chraňte před horkem, olejem a chemikáliemi.
- ► Položte vedení a nabíjecí kabel tak, aby neležely na trvale vlhkém podkladu.

■ Pokud jsou zdí vedeny elektrické kabely a trubky, může dojít při montáži napájecího adaptéru na zeď k jejich poškození. Kontakt s kabely vedoucími elektrický proud může vést k zásahu elektrickým proudem. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
- ► Zajistěte, aby na plánovaném místě nebyly ve zdi vedeny žádné elektrické kabely a trubky.
- ► Napájecí adaptér namontujte na zeď podle popisu v tomto návodu k použití.

■ Pokud se napájecí adaptér připojuje na generátor, nelze trvale zajistit zásobení elektrický proudem a robotická sekačka nemusí být správně funkční. Vlivem výkyvů v zásobení elektrickým proudem může dojít k poškození napájecího adaptéru.
- ► Připojte napájecí adaptér pouze na správně instalovanou zásuvku.

4.10 Přeprava

4.10.1 Robotická sekačka

⚠ VAROVÁNÍ

■ Během přepravy se může robotická sekačka převrátit nebo pohnout. Může dojít k úrazům osob a ke vzniku věcných škod.

- ► Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.
- ► Zajistěte robotickou sekačku upínacím popruhem, řemenem nebo síťkou tak, aby se nemohla převrátit ani pohnout.

4.10.2 Akumulátor

Akumulátor je zabudovaný v robotické sekačce a demontovat jej smí pouze odborný prodejce STIHL.

⚠ VAROVÁNÍ

- Akumulátor není chráněn proti všem okolním vlivům. Pokud je akumulátor vystaven určitým okolním vlivům, může být poškozen a může dojít ke vzniku věcných škod.
  - ► Poškozený akumulátor nepřepravujte.
- Během přepravy se může akumulátor převrátit nebo pohnout. Může dojít k úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Akumulátor v balení zabalte tak, aby se nemohl pohybovat.
  - ► Balení zajistěte tak, aby se nemohlo pohybovat.

4.10.3 Dobíjecí stanice a napájecí adaptér

⚠ VAROVÁNÍ

- Během přepravy se může dobíjecí stanice nebo napájecí adaptér převrátit nebo pohnout. Může dojít k úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Vytáhněte síťový konektor ze zásuvky.
  - ► Vyjměte robotickou sekačku z dobíjecí stanice.
  - ► Zajistěte dobíjecí stanici a napájecí adaptér upínacími popruhy, řemenem nebo síťkou tak, aby se nemohly převrátit ani pohnout.
- Připojovací kabel a nabíjecí kabel nejsou určeny k tomu, aby se s jejich pomocí přenášel napájecí adaptér nebo dobíjecí stanice. Může dojít k poškození připojovacího kabelu, napájecího adaptéru, nabíjecího kabelu nebo dobíjecí stanice.
  - ► Odpojte nabíjecí kabel od napájecího adaptéru a dobíjecí stanice a naviňte jej.
  - ► Uchopte dobíjecí stanici za spodní desku a držte ji.
  - ► Sviňte připojovací kabel a připevněte jej na napájecí adaptér.
  - ► Napájecí adaptér berte a držte za těleso.

4.11 Skladování

4.11.1 Robotická sekačka

⚠ VAROVÁNÍ

- Děti nemohou rozpoznat ani odhadnout nebezpečí vyplývající z robotické sekačky. Děti mohou utrpět těžké úrazy.

  - ► Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.
  - ► Skladujte robotickou sekačku mimo dosah dětí.
- Elektrické kontakty na robotické sekačce a kovové konstrukční díly mohou pod vlivem vlhka zkorodovat. Může dojít k poškození robotické sekačky.
  - ► Skladujte robotickou sekačku v čistém a suchém stavu.
- Pokud před uložením není aktivována blokace robotické sekačky, může se robotická sekačka neúmyslně zapnout a uvést do pohybu. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.

  - ► Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.
- Kryt a hmatce nejsou určeny k zavěšování robotické sekačky. Bezpečnostní zařízení mohou být vyřazena z provozu a může dojít k poškození robotické sekačky.
  - ► Robotickou sekačku skladujte podle popisu v tomto návodu k použití.

4.11.2 Akumulátor

Akumulátor je zabudovaný v robotické sekačce a demontovat jej smí pouze odborný prodejce STIHL.

⚠ VAROVÁNÍ

- Děti nemohou rozpoznat ani odhadnout nebezpečí vyplývající z akumulátoru. Děti mohou utrpět těžké úrazy.
  - ► Akumulátor skladujte mimo dosah dětí.
- Akumulátor není chráněn proti všem okolním vlivům. Pokud je akumulátor vystaven určitým okolním vlivům, může dojít k neopravitelnému poškození.
  - ► Akumulátor skladujte v čistém a suchém stavu.
  - ► Skladujte akumulátor v uzavřeném prostoru.
  - ► Akumulátor je třeba skladovat v rámci zadaných teplotních mezí, 🕮 17.6.

4.11.3 Dobíjecí stanice a napájecí adaptér

⚠ VAROVÁNÍ

- Děti nemohou rozpoznat ani odhadnout nebezpečí hrozící z dobíjecí stanice nebo napájecího adaptéru. Může dojít k těžkým úrazům nebo usmrcení dětí.
  - ► Vyjměte robotickou sekačku z dobíjecí stanice.
  - ► Skladujte dobíjecí stanici a napájecí adaptér mimo dosah dětí.

- Dobíjecí stanice a napájecí adaptér nejsou chráněny proti všem okolním vlivům. Pokud jsou dobíjecí stanice a napájecí adaptér vystaveny určitým okolním vlivům, může dojít k jejich poškození.
  - ► Vyjměte robotickou sekačku z dobíjecí stanice.
  - ► Pokud je napájecí adaptér příliš zahřátý: nechte jej vychladnout.
  - ► Skladujte dobíjecí stanici a napájecí adaptér v čistém a suchém stavu.
  - ► Skladujte dobíjecí stanici a napájecí adaptér v uzavřeném prostoru.
  - ► Napájecí adaptér je třeba skladovat v rámci zadaných teplotních mezí, 🕮 17.6.
- Připojovací kabel a nabíjecí kabel nejsou určeny k tomu, aby se s jejich pomocí přenášel napájecí adaptér nebo dobíjecí stanice. Může dojít k poškození připojovacího kabelu, napájecího adaptéru, nabíjecího kabelu nebo dobíjecí stanice.
  - ► Odpojte nabíjecí kabel od napájecího adaptéru a dobíjecí stanice a naviňte jej.
  - ► Uchopte dobíjecí stanici za spodní desku a držte ji.
  - ► Sviňte připojovací kabel a připevněte jej na napájecí adaptér.
  - ► Napájecí adaptér berte a držte za těleso.

4.12 Čištění, údržba a opravy

⚠ VAROVÁNÍ

- Pokud během čištění, údržby nebo opravy není aktivována blokace stroje, může se robotická sekačka neúmyslně zapnout. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.

  - ► Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.
- Ostré čisticí pomůcky, čištění vysokotlakým čističem nebo čištění špičatými nebo ostrými kovovými předměty mohou robotickou sekačku poškodit. Pokud není robotická sekačka správně vyčištěna, nemohou konstrukční díly již správně fungovat a bezpečnostní zařízení mohou být vyřazena z provozu. Osoby mohou utrpět těžká zranění.
  - ► Robotickou sekačku čistěte podle popisu v tomto návodu k použití.
- Ostré čisticí pomůcky, čištění vysokotlakým čističem nebo čištění špičatými nebo ostrými kovovými předměty mohou poškodit dobíjecí stanici, napájecí adaptér, připojovací kabel, nabíjecí kabel a jejich konektorové spoje. Pokud nejsou dobíjecí stanice, napájecí adaptér, připojovací kabel, nabíjecí kabel a jejich konektorové spoje správně čištěny, nemohou konstrukční díly již správně fungovat a bezpečnostní zařízení mohou být vyřazena z provozu. Osoby mohou utrpět těžká zranění.
  - ► Vytáhněte síťový konektor napájecího adaptéru ze zásuvky.
  - ► Čistěte dobíjecí stanici, napájecí adaptér, připojovací kabel, nabíjecí kabel a jejich konektorové spoje podle popisu v tomto návodu k použití.
- Pokud robotická sekačka, dobíjecí stanice nebo napájecí adaptér nejsou správně udržovány nebo opravovány, nemohou konstrukční díly již správně fungovat a bezpečnostní zařízení mohou být vyřazena z provozu. Může dojít k těžkým úrazům nebo usmrcení osob.
  - ► Nikdy neprovádějte sami údržbové práce nebo opravy robotické sekačky, dobíjecí stanice a napájecího adaptéru.
  - ► Pokud se na robotické sekačce, dobíjecí stanici nebo napájecím adaptéru musí provést údržbové úkony nebo opravy, vyhledejte odborného prodejce STIHL.
  - ► Na čepelích provádějte údržbu podle popisu v tomto návodu k použití.
- Během čištění nebo údržby žací lišty se může uživatel pořezat o ostré řezné hrany čepelí. Uživatel se může zranit.
  - ► Noste pracovní rukavice z odolného materiálu.
- Pokud je připojovací kabel napájecího adaptéru defektní nebo poškozený:
  - ► Vyměňte napájecí adaptér.
- Pokud není zátka diagnostické zdířky na spodní straně robotické sekačky ve správné poloze, může do robotické sekačky vniknout vlhkost a nečistoty. Může dojít k poškození robotické sekačky.
  - ► Zkontrolujte při každém čištění a každé výměně čepelí správnou polohu usazení zátky.
  - ► Nepoužívejte robotickou sekačku s chybějící nebo poškozenou zátkou.

5 Použití robotické sekačky v týmu

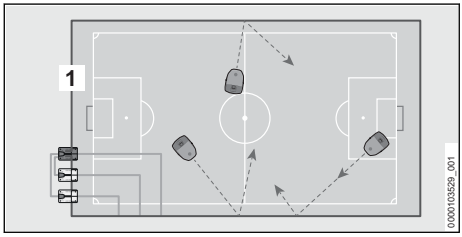
5.1 Popis funkce

5.1.1 Popis funkce

Týmová funkce je vhodná pro jednoduše vybudované žací plochy a je popsána v následujících kapitolách na příkladu sportovního hřiště.

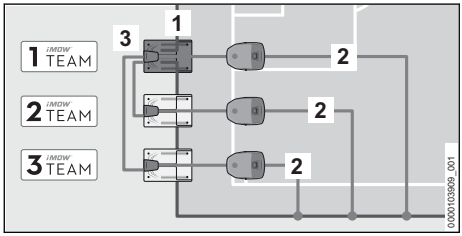
Pro efektivní sekání velkých ploch, jako např. sportovních hřišť, mohou současně pracovat až tři robotické sekačky jako tým.

Pro stabilní a spolehlivý provoz doporučuje STIHL nechat týmovou funkci nainstalovat odborným prodejcem.



Robotické sekačky sekají trávu v náhodně zvolených pásech.

Aby robotické sekačky uměly rozpoznat hranice žací plochy, je nutné kolem žací plochy položit omezovací drát (1).

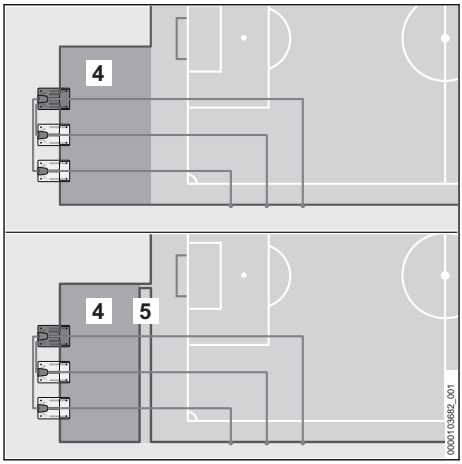


V týmové funkci je každé robotické sekačce přiřazena vlastní dobíjecí stanice (tým 1, tým 2, tým 3) s vodicím drátem (2).

K hlavní dobíjecí stanici (3) je připojen omezovací drát (1) a všechny vodicí dráty (2). Dráty přenáší signály z hlavní dobíjecí stanice na robotické sekačky. Robotické sekačky jsou podél vodicích drátů (2) vedeny na žací plochu a zpět k dobíjecí stanici.

Postavení dobíjecích stanic

Podle požadavku je možné dobíjecí stanice postavit na žací plochu nebo mimo ni.



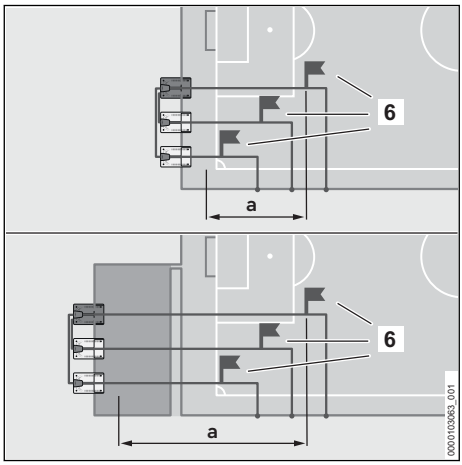
Pokud se dobíjecí stanice postaví mimo žací plochu, lze prostor (4) přidat do plochy, která se má sekat, nebo jej z ní odebrat.

Pro odebrání prostoru (4) se s omezovacím drátem musí položit smyčka drátu (5). Prostor (4) před dobíjecí stanicí se nebude sekat. V týmové funkci není možné definovat zóny.

Ovládání

Ovládání robotických sekaček se provádí prostřednictvím aplikace „MY iMOW®“, portálu STIHL connected a tlačítek na ovládacím panelu robotických sekaček. Světelné pásy na robotických sekačkách a také uměle vytvořený hlasový výstup informují o aktuálním stavu robotických sekaček.
K nejdůležitějším nastavením týmových funkcí patří:
– Stanovení stejné výšky sečení pro všechny robotické sekačky
– Vytvoření žacího plánu a časové zóny
– Nastavení dešťového čidla
– Definice startovní vzdálenosti

Startovní vzdálenost



Robotické sekačky startují žací proces z určitého bodu (6). Pro každou robotickou sekačku je nutné na příslušném vodicím drátu definovat startovní vzdálenost (a).

Při umístění dobíjecích stanic mimo žací plochu se bod (6) musí definovat uvnitř žací plochy.

Vzdálenost startovní vzdálenosti (a) od dobíjecí stanice: 2 m až 80 m.

Startovní vzdálenost je definována přes aplikaci „MY iMOW®“.

5.2 Příprava žací plochy a robotické sekačky k použití

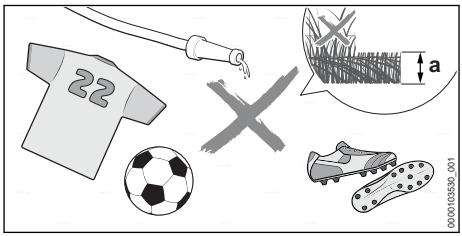
5.2.1 Plánování a příprava žací plochy

Před uvedením robotických sekaček do provozu je nutné žací plochu naplánovat a připravit. Tím je umožněna robustní instalace a nenápadný provoz a jsou odstraněny případné zdroje poruch.

Plánování žací plochy

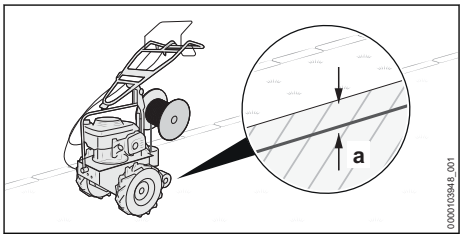
- ► Seznamte se s popisy k dobíjecím stanicím a s položením drátů v následujících kapitolách.
- ► Přenos informací na žací plochu:
  - – Obrys žací plochy
  - – Poloha dobíjecích stanic
  - – Průběh omezovacího drátu
  - – Průběh vodicích drátů

Příprava žací plochy



- ► Odstraňte okolo ležící předměty.
- ► Odstraňte kovy, magneticky a elektricky vodivé materiály a staré omezovací dráty.
- ► Posečte trávu sekačkou na trávu na žací výšku, která také bude později nastavena pro provoz robotické sekačky. Standardní nastavení žací výšky je a = 4 cm.
- ► Vyrovnejte díry a velké nerovnosti.

Použití stroje na pokládání drátu



UPOZORNĚNÍ

- ■ Aby nedošlo k poškození vodicích drátů a omezovacího drátu, doporučuje se pokládat dráty prostřednictvím stroje na pokládání drátů. Tím jsou dráty chráněné při pracích spojených s ošetřováním trávníků (např. provzdušňování) a při hrách.
  - ► Neošetřujte trávníky stroji, které pronikají do země do větší hloubky, než ve které jsou položené vodicí dráty a omezovací drát.
  - ► Maximální hloubka k položení vodicích drátů a omezovacího drátu: a = 10 cm.

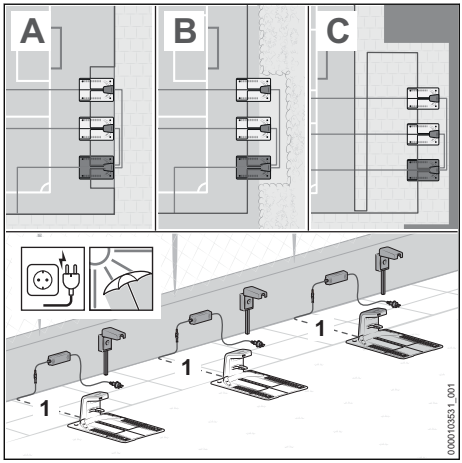
5.2.2 Příprava robotické sekačky k použití

- ► Odstraňte obalový materiál a přepravní pojistky.
- ► Zajistěte, aby se níže uvedené konstrukční díly nacházely v bezpečném stavu:
  - – Robotická sekačka, 🕮 4.6.1
  - – Žací lišta, 🕮 4.6.2
  - – Akumulátor, 🕮 4.6.3
  - – Dobíjecí stanice a napájecí adaptér, 🕮 4.6.4

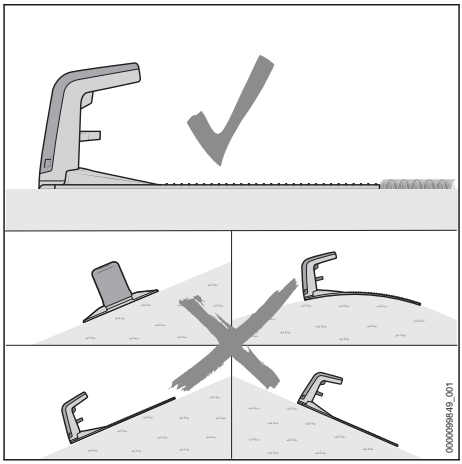
- Postavení dobíjecí stanice, 📖 5.3
- Položení vodicího drátu, 📖 5.4
- Položení omezovacího drátu, 📖 5.5
- Elektrické připojení dobíjecí stanice, 📖 5.6
- Zřízení týmu, 📖 5.7
- Zavření rádiového rozhraní Bluetooth®, 📖 7
- Pokud tyto kroky nemohou být provedeny: robotickou sekačku nepoužívejte a vyhledejte odborného prodejce STIHL.

5.3 Postavení dobíjecí stanice

5.3.1 Všeobecná zadání

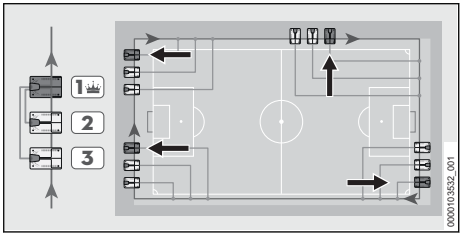


- Stanoviště pro dobíjecí stanice zvolte tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  - Dobíjecí stanice stojí na žací ploše (A), sousedí přímo s žací plochou (B) nebo jsou mimo žací plochu (C).
  - Podél uložení vodicích drátů nejsou žádné překážky.
  - Nabíjecí kabely (1) lze položit k vhodné zásuvce mimo žací oblast.
  - Dobíjecí stanice a napájecí adaptéry stojí na dobře viditelném místě.
  - Pokud je to možné: stanoviště je chráněné před povětrnostními vlivy a stíněné.
  - Pokud je to možné: dobíjecí stanice stojí v dosahu příjmu bezdrátové sítě (WiFi připojení).



- Vyrovnejte dobíjecí stanice tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  - Dobíjecí stanice stojí na rovné ploše.
  - Dobíjecí stanice směřují svým otvorem dopředu ve směru žací plochy.
  - Dobíjecí stanice jsou vodorovně vyrovnané a nejsou skloněné do strany, dopředu ani dozadu.
  - Spodní deska se neprohýbá a leží naplocho na zemi.

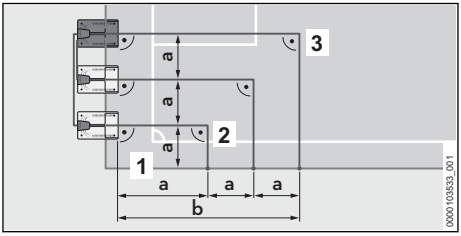
5.3.2 Polohování dobíjecích stanic



Jako hlavní dobíjecí stanice (tým 1) je vždy definována dobíjecí stanice, která je při pohledu z hrací plochy umístěná vně vpravo. K hlavní dobíjecí stanici (tým 1) je připojen omezovací drát a všechny vodicí dráty.
- Hlavní dobíjecí stanice (tým 1)
- Dobíjecí stanice (tým 2)
- Dobíjecí stanice (tým 3)

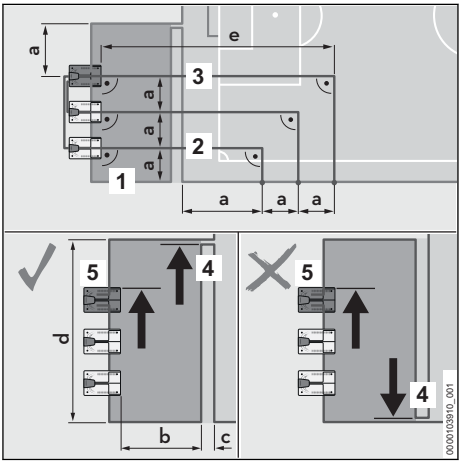
Upevnění dobíjecích stanic kotvicími kolíky se provádí až po ukončení pokládky drátu.

Dobíjecí stanice v rámci žací plochy



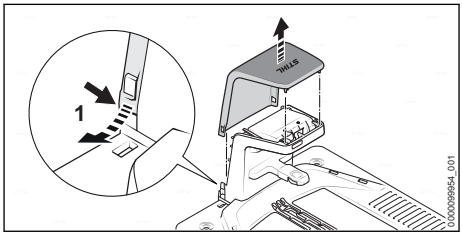
Umístěte dobíjecí stanici v rámci žací plochy tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
– Mezi omezovacím drátem (1) a vodicím drátem (2) je vzdálenost nejméně a = 2 m.
– Mezi vodicími dráty je vzdálenost nejméně a = 2 m.
– Nejdelší vodicí drát (3) má maximální délku b = 80 m.

Dobíjecí stanice mimo žací plochu

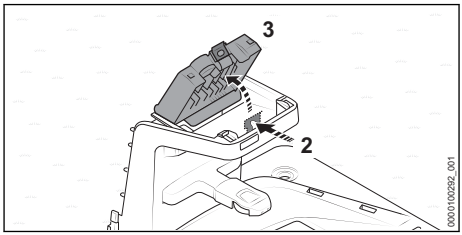


Umístěte dobíjecí stanici mimo žací plochu tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
– Mezi omezovacím drátem (1) a vodicím drátem (2) je vzdálenost nejméně a = 2 m.
– Mezi vodicími dráty je vzdálenost nejméně a = 2 m.
– Mezi dobíjecími stanicemi a smyčkami drátu (4) je vzdálenost b = ≤ 35 m.
– Smyčka drátu (4) má šířku c = 37 cm (1x pravítko iRuler iMOW®).
– Mezi vnějšími omezovacími dráty oddělených ploch je vzdálenost d = ≤ 10 m.
– Nejdelší vodicí drát (3) má maximální délku e = 80 m.
– Smyčka drátu (4) je umístěna vpravo od hlavní dobíjecí stanice (5).

5.3.3 Příprava dobíjecích stanic



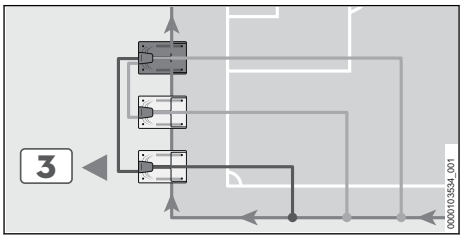
► Sklopte kryt (1) na obou stranách lehce směrem ven a odeberte ho směrem nahoru.



► Stiskněte zarážkovou páčku (2) a odklopte kryt (3).

5.4 Položení vodicího drátu

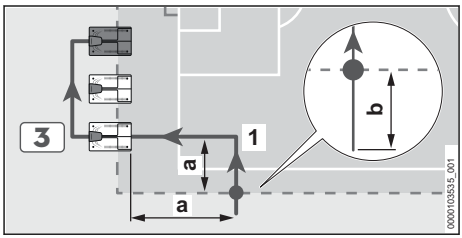
5.4.1 Položení vodicích drátů



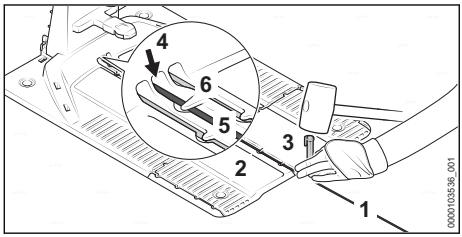
Při pokládání vodicích drátů se začne vždy u té dobíjecí stanice, která je umístěna nejblíže k rohu žací plochy. V tomto příkladu je to dobíjecí stanice (tým 3).

Položení vodicích drátů se provádí vždy od okraje žací plochy až k příslušné dobíjecí stanici.

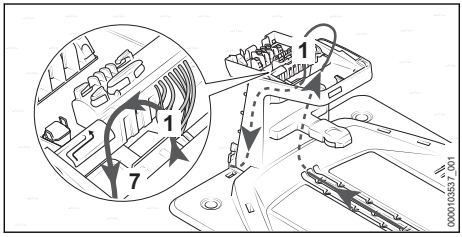
Položení vodicího drátu dobíjecí stanice (tým 3)



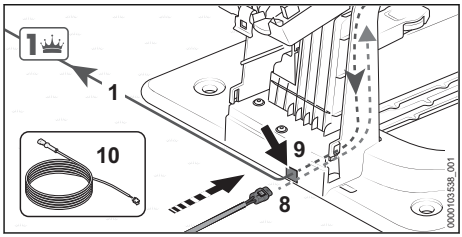
- Je nutné dodržet vzdálenost nejméně a = 2 m od okrajů žací plochy.
- Vodicí drát (1) nechte v délce b = 1 m přesahovat přes později ještě pokládaný omezovací drát na okraji žací plochy.
- Položte vodicí drát (1) na žací plochu a následně v pravém úhlu k dobíjecí stanici (tým 3).



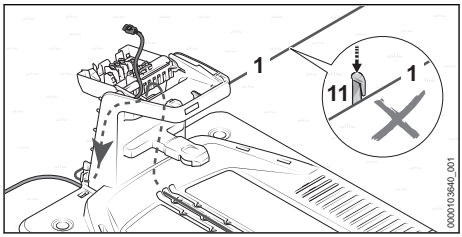
- Upevněte vodicí drát (1) přímo na spodní desce (2) fixačním hřebíkem (3).
- Odviňte z role drátu dostatečné množství drátu a přeštípněte jej kleštěmi na štípání drátu.
  Délka drátu musí stačit k tomu, aby bylo možné jej vést a připojit skrz dobíjecí stanici (tým 3) a za dobíjecí stanicí k hlavní dobíjecí stanici (tým 1).
- Zasuňte vodicí drát (1) do prostřední průchodky (4) a posouvejte jej dále.
  Vodicí drát (1) je vnitřkem dobíjecí stanice (tým 3) posouván směrem nahoru.
- Položte vodicí drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu (5) a byl zajištěn háčkem (6).



- Zasuňte vodicí drát (1) shora do levého otvoru (7) a posouvejte jej dále.
  Vodicí drát (1) se pak vysune vzadu z otvoru pro nabíjecí kabel.

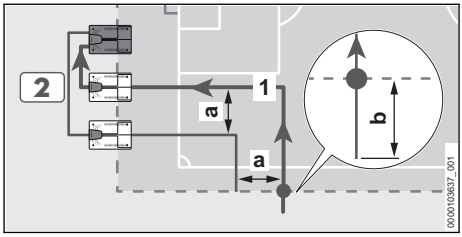


- Veďte vodicí drát (1) za dobíjecí stanicí (tým 3) k hlavní dobíjecí stanicí (tým 1).
- Zasuňte konektor (8) do otvoru (9) pro nabíjecí kabel a protáhněte nabíjecí kabel (10).
  Nabíjecí kabel (10) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.



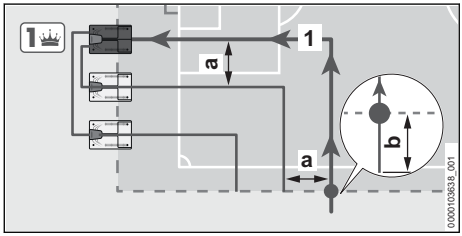
Vodicí drát (1) k hlavní dobíjecí stanici (tým 1) se upevní později fixačním hřebíkem (11).

Položení vodicího drátu dobíjecí stanice (tým 2)

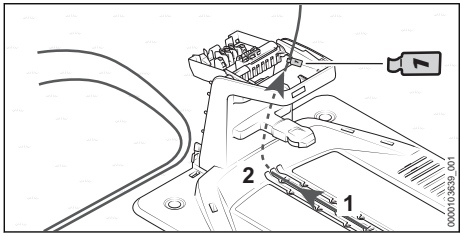


- Položte vodicí drát (1) dobíjecí stanice (tým 2) podle popisu pro vodicí drát k dobíjecí stanici (tým 3). Je nutné dodržet minimální vzdálenost a = 2 m od již položeného vodicího drátu.
- Vodicí drát (1) nechte v délce b = 1 m přesahovat přes později ještě pokládaný omezovací drát na okraji žací plochy.

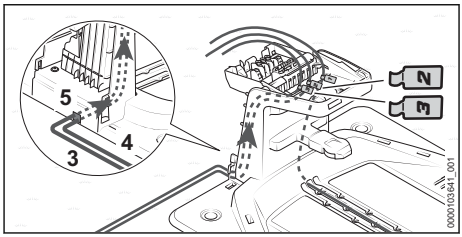
Položení vodicího drátu hlavní dobíjecí stanice (tým 1)



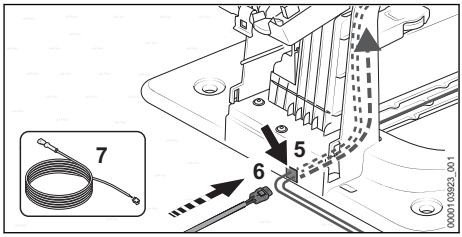
- Položte vodicí drát v minimální vzdálenosti a = 2 m od již položeného vodicího drátu k hlavní dobíjecí stanici (tým 1).
- Vodicí drát (1) nechte v délce b = 1 m přesahovat přes později ještě pokládaný omezovací drát na okraji žací plochy.
- Upevněte vodicí drát přímo na spodní desce fixačním hřebíkem.
- Odviňte z role drátu dostatečné množství drátu a přeštípněte jej kleštěmi na štípání drátu.
  Délka drátu musí stačit k tomu, aby bylo možné jej vést a připojit skrz hlavní dobíjecí stanici (tým 1).
- Položte vodicí drát ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěný háčkem.



- Zasuňte vodicí drát (1) do prostřední průchodky (2) a posouvejte jej dále.
  Vodicí drát je vnitřkem hlavní dobíjecí stanice (tým 1) posouván směrem nahoru.
- Označte vodicí drát v blízkosti tělesa vhodným značkovačem kabelů.
  Označení později usnadňuje připojení na správnou svorku.



- Zasuňte vodicí dráty (3 a 4) dobíjecích stanic (tým 2 a tým 3) do otvoru (5) pro nabíjecí kabel a protáhněte je.
  Vodicí dráty jsou vnitřkem dobíjecí stanice posouvány směrem nahoru.
- Označte vodicí dráty v blízkosti tělesa vhodnými značkovači kabelů.
  Označení později usnadňuje připojení na správnou svorku.



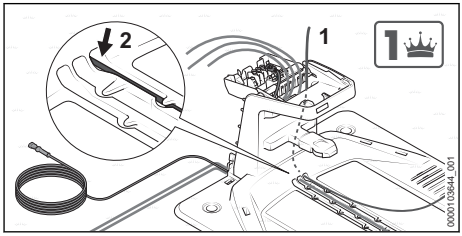
- Zasuňte konektor (6) do otvoru (5) a protáhněte nabíjecí kabel (7).
  Nabíjecí kabel (7) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.

5.5 Položení omezovacího drátu

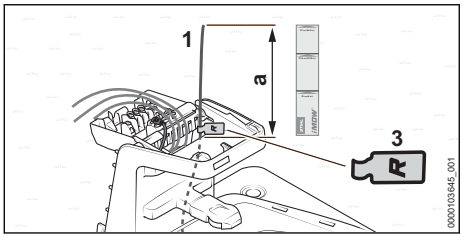
5.5.1 Položení omezovacího drátu

Položení omezovacího drátu k vodicím drátům

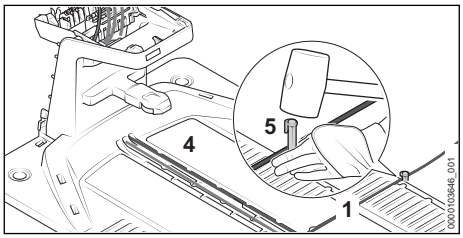
Hlavní dobíjecí stanice (tým 1) slouží jako výchozí bod pro položení omezovacího drátu. Omezovací drát se pokládá ve směru chodu hodinových ručiček.



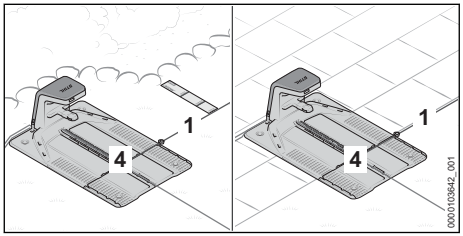
- Zasuňte začátek drátu (1) do pravé průchodky (2) a protáhněte ho.
  Omezovací drát (1) je vnitřkem hlavní dobíjecí stanice (tým 1) posouván směrem nahoru.



- Posouvejte omezovací drát (1) tak dlouho, až přesahuje směrem nahoru v délce a = 37 cm (délka: 1x pravítko iRuler iMOW®).
- Označte začátek drátu (1) v blízkosti tělesa značkovačem kabelů (3).
  Označení později usnadňuje připojení na správnou svorku.



- Položte omezovací drát (1) ve spodní desce (4) tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem.
- Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (4) hlavní dobíjecí stanice fixačním hřebíkem (5).

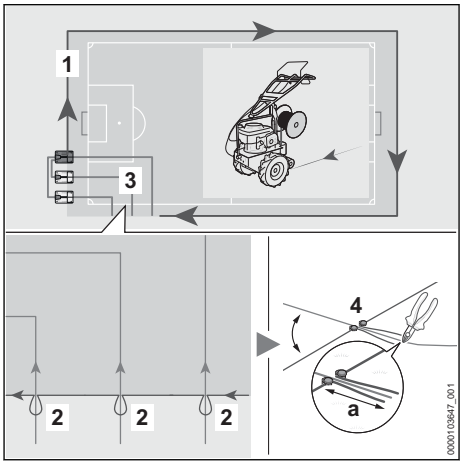


- Omezovací drát (1) položte tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  – Omezovací drát (1) je vyvedený bočně směrem od spodní desky (4) a položený ve vzdálenosti 37 cm (délka: 1x pravítko iRuler iMOW®) od překážek podél sjízdné plochy.
  – Omezovací drát je vyvedený bočně směrem od spodní desky (4) a položený podél sjízdné plochy.

Položení připojovacího místa pro vodicí dráty

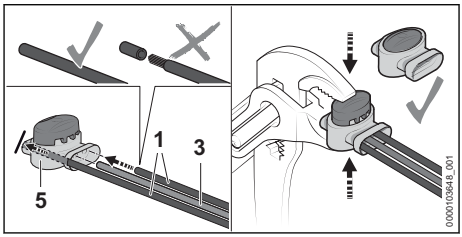
⚠ UPOZORNĚNÍ

- Pokládejte dráty pod drny, aby se nepoškodily při pracích spojených s ošetřováním trávníků nebo při hrách.

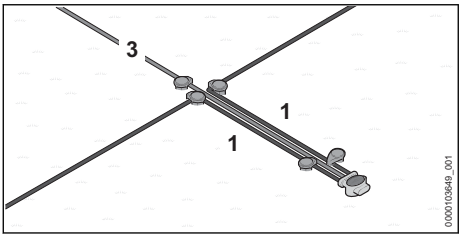


Při instalaci obíhajícího omezovacího drátu (1) je nutné položit připojovací místa (2) pro vodicí dráty (3):

- Upevněte omezovací drát (1) na určeném místě fixačním hřebíkem (4).
- Položte omezovací drát (1) ve smyčce o délce a = 15 cm a upevněte dalším fixačním hřebíkem (4).
- Odstřihněte omezovací drát (1) na konci smyčky drátu např. kleštěmi na štípání drátu.
- Položte vodicí drát (3) středem mezi konci omezovacího drátu (1).
- Všechny konce drátů vyrovnejte do stejné délky a = 15 cm.



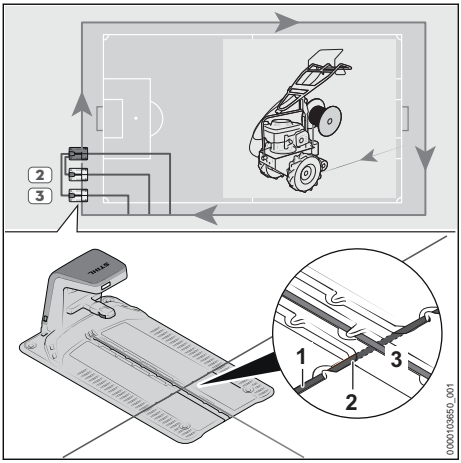
- Zasuňte konce omezovacích drátů (1) a vodicího drátu (3) až k dorazu do spojky drátů (5). Konce drátů se nesmí zaizolovat.
- Stiskněte spojky drátů (5) kleštěmi až k dorazu.



- Veďte omezovací dráty (1) a vodicí drát (3) paralelně a těsně u sebe, aniž by se dráty kříží.
- Upevněte dráty dalšími fixačními hřebíky.
- Položte omezovací drát (1) dále kolem žací plochy.

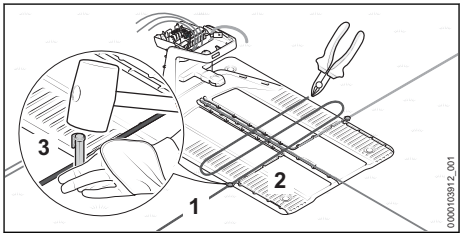
Položení omezovacího drátu u dobíjecích stanic (tým 3) a (tým 2)

Podle podkladu je možné položit omezovací drát skrz spodní desky dobíjecích stanic, nebo pod spodní desky.

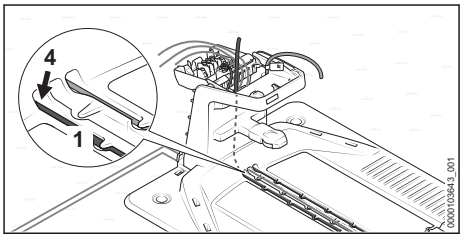


- Při položení omezovacího drátu (1) skrz dobíjecí stanici:
  - Zasuňte omezovací drát (1) do boční průchodky (2) spodní desky dobíjecí stanice a protáhněte ho.
  - Protáhněte omezovací drát (1) pod vodicím drátem (3).
  - Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem.
  - Opakujte postup až k hlavní dobíjecí stanici (tým 1).

Položení omezovacího drátu u hlavní dobíjecí stanice (tým 1)

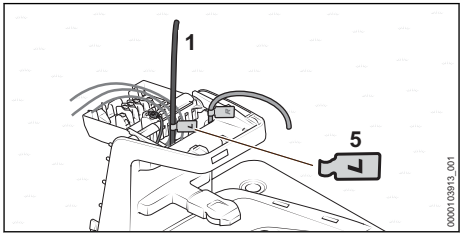


- Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (2) hlavní dobíjecí stanice (tým 1) fixačním hřebíkem (3).
- Vyměřte omezovacím drátem (1) dvě šířky spodní desky a poté zkraťte omezovací drát (1) kleštěmi na štípání drátu.



- Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem.
- Zasuňte omezovací drát (1) do levé průchodky (4) a protáhněte ho.

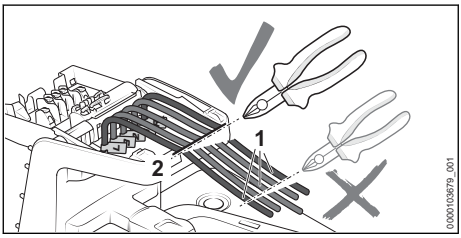
Konec drátu (1) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.



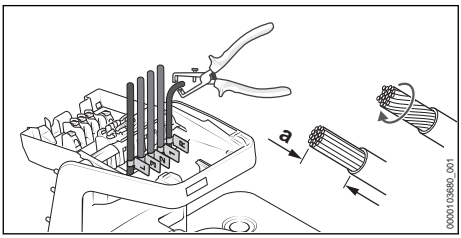
- Označte konec drátu (1) v blízkosti tělesa značkovačem kabelů (5).

5.6 Elektrické připojení dobíjecí stanice

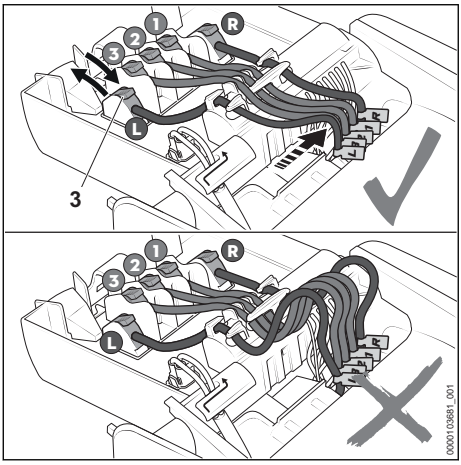
5.6.1 Připojení omezovacího drátu a vodicího drátu



► Napněte lehce konce drátu (1) a kleštěmi na štípání drátu je zkraťte je podél hrany (2).

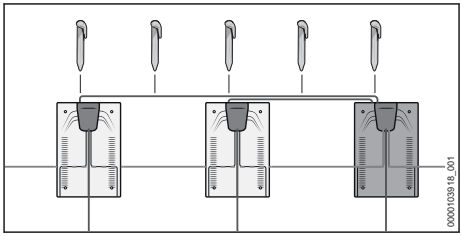


► Odizolujte konce drátu v délce a = 10 mm.
► Zatočte pramence drátu tak, aby neodstávaly žádné jednotlivé pramence drátu.



► Přiřaďte popsané konce drátů k příslušným svorkám.
► Odklopte páčku (3) odpovídající svorky směrem dozadu.
► Zaveďte odizolované konce drátů do příslušné svorky a pro zavření opět sklopte páčku (3) dopředu.

► Zajistěte omezovací dráty a vodicí dráty v kabelových úchytkách tak, aby nevytvářely smyčky.

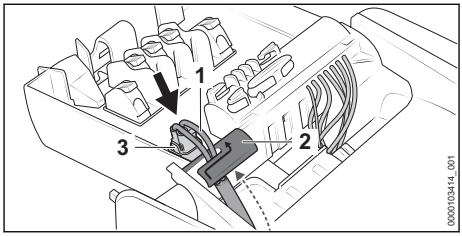


► Vodicí dráty zajistěte fixačními hřebíky za dobíjecí stanicí.

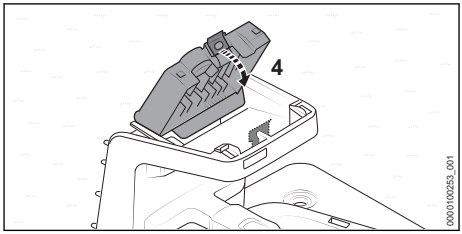
5.6.2 Připojení nabíjecího kabelu

UPOZORNĚNÍ

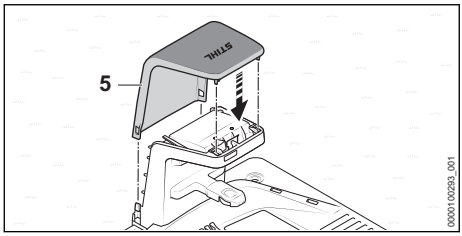
■ Konektorové spoje nabíjecího kabelu jsou ve smontovaném stavu chráněné proti znečištění, např. prachu a nečistotám. Pokud jsou konektorové spoje znečištěné, může dojít k provozním poruchám dobíjecí stanice.
► Chraňte otevřené konektorové spoje před znečištěním.
► Znečištěné konektorové spoje vyčistěte podle popisu v tomto návodu k použití.



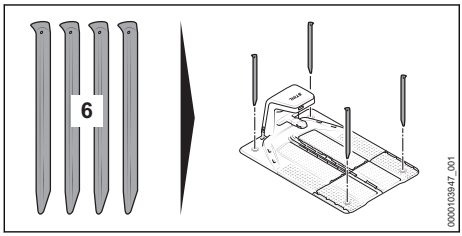
► Zajistěte nabíjecí kabel (1) v kabelovém držáku (2).
► Zasuňte konektor (3).
Konektor (3) se na obou stranách slyšitelně a citelně zajistí.



► Odklopte kryt (4) směrem dopředu.
Kryt (4) se slyšitelně a citelně zajistí.



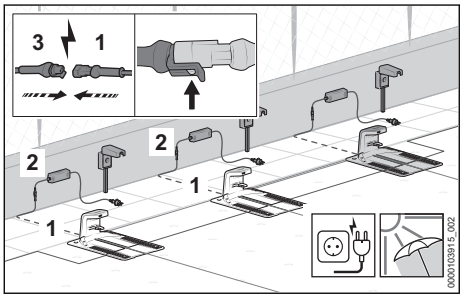
► Nasaďte kryt (5).
Kryt (5) se slyšitelně zajistí.



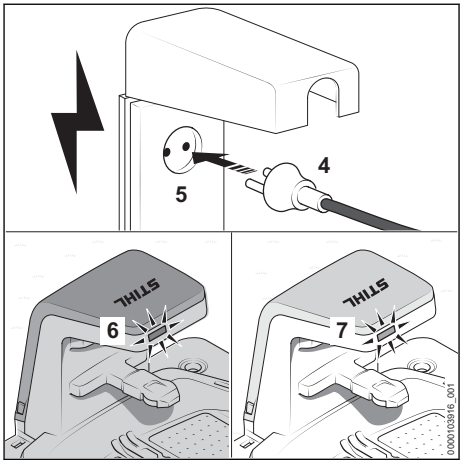
► Upevněte všechny dobíjecí stanice čtyřmi kotvícími kolíky (6) v zemi.

Připojte nabíjecí kabely pro všechny další dobíjecí stanice podle popisu v této kapitole.

5.6.3 Položení nabíjecího kabelu a připojení napájecího adaptéru



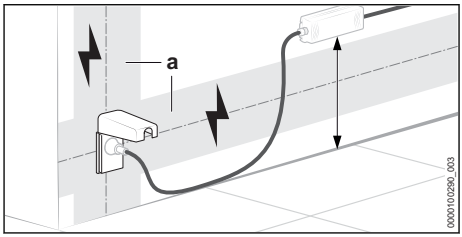
► Položte nabíjecí kabel (1) ke stanovišti napájecího adaptéru (2).
► Stanoviště pro napájecí adaptér (2) zvolte tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
– Napájecí adaptér (2) a připojovací kabel se nachází mimo žací plochu.
– V dosahu napájecího adaptéru (2) se nachází vhodná zásuvka.
– Napájecí adaptér (2) leží na rovném a ne trvale vlhkém podkladu.
– V případě, že by napájecí adaptér (2) mohl být déle vystaven trvajícímu vlhku, je umístěný vyvýšeně nad zemí.
– Pokud je to možné: stanoviště je chráněné před povětrnostními vlivy a stíněné.
► Uložte nabíjecí kabel tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
– Nabíjecí kabel (1) se nachází mimo žací plochu.
– Nabíjecí kabel (1) je uložen tak, aby o něj osoby nemohly zakopnout.
– Nabíjecí kabel (1) není napnutý nebo zapletený.
– Nabíjecí kabel (1) je kompletně odvinutý a neleží pod dobíjecí stanicí.
– Nabíjecí kabel (1) neleží na trvale vlhkém podkladu.
► Nabíjecí kabel (1) spojte s konektorem (3) napájecího adaptéru (2) tak, aby kompletně zacvaknul.



► Zasuňte síťový konektor (4) do správně nainstalované zásuvky (5).
Dioda LED (6) na hlavní dobíjecí stanici (tým 1) svítí zeleně. Světla LED (7) na ostatních dobíjecích stanicích blikají červeně.

5.6.4 Montáž napájecího adaptéru na stěnu

Napájecí adaptér je možné namontovat na stěnu.



- ► Namontujte napájecí adaptér tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  - – Je použit vhodný připevňovací materiál.
  - – Napájecí adaptér je ve vodorovné poloze. Jsou dodrženy následující vzdálenosti:
    - – Napájecí adaptér se nachází mimo oblast (a) případných elektroinstalací.
    - – V dosahu napájecího adaptéru se nachází vhodná zásuvka.
  - – Pokud je to možné: stanoviště je chráněné před povětrnostními vlivy a stíněné.

5.7 Zřízení týmu

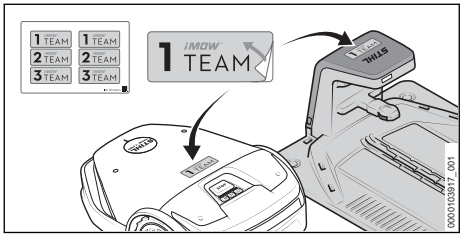
5.7.1 Příprava týmu

Reset robotické sekačky

Pokud byla robotická sekačka dříve používána jako samostatný přístroj nebo v jiném týmu, je nutné přes aplikaci „MY iMOW®“ resetovat všechna standardní nastavení, 🕮 9.2.

Nastavení robotických sekaček proveďte až po ukončení zřízení týmů přes aplikaci „MY iMOW®“ nebo portál STIHL connected.

Označení robotické sekačky a dobíjecí stanice jako tým

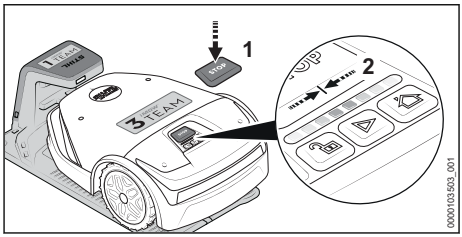


- ► Robotické sekačky a příslušné dobíjecí stanice označte dodanými nálepkami.

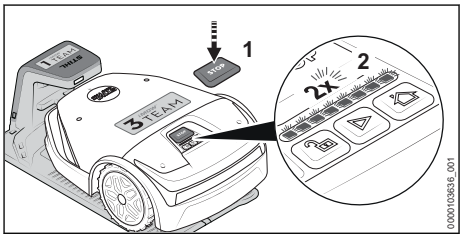
Pořadí zprava doleva:
- – Hlavní dobíjecí stanice (tým 1)
- – Dobíjecí stanice (tým 2)
- – Dobíjecí stanice (tým 3)

Aktivace blokace stroje

Pro zřízení týmové funkce musí být aktivováno blokování robotické sekačky.



- ► Stiskněte „STOP“ (1).
  Robotická sekačka se zastaví a zablokuje.
- ► Stiskněte „STOP“ (1) a držte je stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás (2) rozsvítí červeně.



- ► Stiskněte „STOP“ (1).
  Světelný pás (2) dvakrát blikne. Je aktivováno blokování robotické sekačky.

Deaktivace ochrany kódem PIN

Pro zřízení týmové funkce musí být na robotické sekačce deaktivována ochrana kódem PIN.

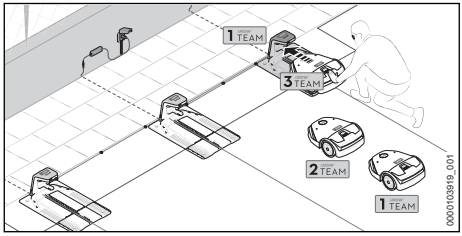
- ► Je-li aktivní ochrana kódem PIN, deaktivujte ochranu pomocí kódu PIN v aplikaci „MY iMOW®“.

5.7.2 Zřízení týmu

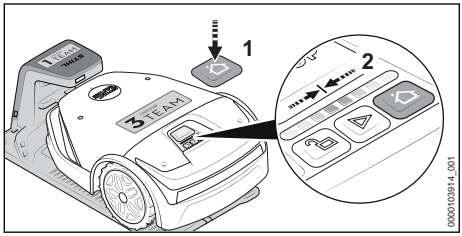
Zřízení týmové funkce je nutné provést pro každou robotickou sekačku s příslušnou dobíjecí stanicí zvlášť a v sestupném pořadí:
- – Tým 3
- – Tým 2
- – Tým 1

Pro zřízení týmové funkce je třeba odpovídající robotickou sekačku nejdříve vložit do hlavní dobíjecí stanice (tým 1).

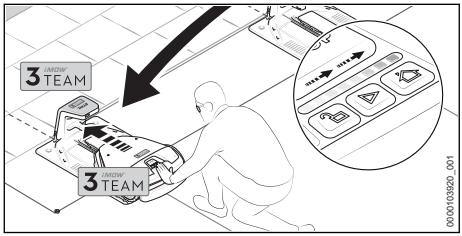
Zřízení týmu 3



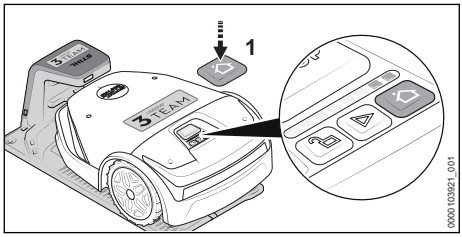
► Zasuňte robotickou sekačku (tým 3) až k dorazu do hlavní dobíjecí stanice (tým 1).



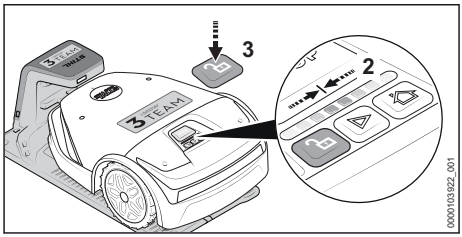
► Stiskněte „DOMŮ“ (1) a držte stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás (2) rozsvítí žlutě.
Konfigurace týmu je aktivní a světelný pás (2) svítí žlutě zleva doprava.



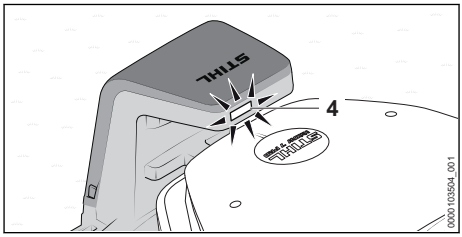
► Vyjměte robotickou sekačku (tým 3) z hlavní dobíjecí stanice a zasuňte ji až k dorazu do cílové stanice (tým 3).



► Stiskněte „DOMŮ“ (1).
Je potvrzena cílová stanice.



► Stiskněte „ZÁMEK“ (3) a držte stisknutý tak dlouho, až se celý světelný pás (2) rozsvítí bíle.
Je deaktivováno blokování robotické sekačky.



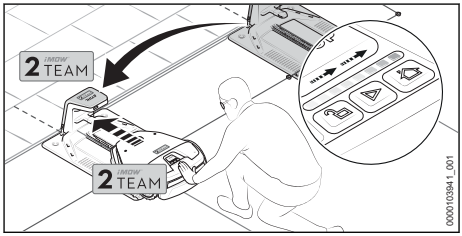
► Stiskněte zobrazenou kombinaci tlačítek.
Dioda LED (4) na dobíjecí stanici (tým 3) bliká bíle.

Tým 3 je zřízený. Robotická sekačka je připravena na sečení.

Zřízení týmu 2

Týmovou funkci pro tým 2 zřiďte podle popisu pro tým 3.

► Zasuňte robotickou sekačku (tým 2) až k dorazu do hlavní dobíjecí stanice (tým 1).
► Stiskněte „DOMŮ“ a držte stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás rozsvítí žlutě.
Konfigurace týmu je aktivní a světelný pás svítí žlutě zleva doprava.



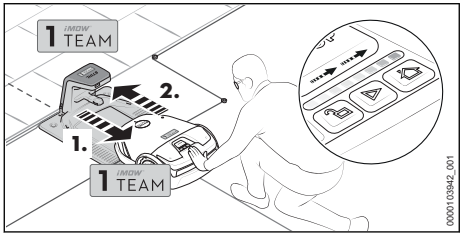
► Vyjměte robotickou sekačku (tým 2) z hlavní dobíjecí stanice a zasuňte ji až k dorazu do cílové stanice (tým 2).
► Stiskněte „DOMŮ“.
Je potvrzena cílová stanice.

- ► Stiskněte „ZÁMEK“ a držte stisknutý tak dlouho, až se celý světelný pás rozsvítí bíle
  Je deaktivováno blokování robotické sekačky.
- ► Stiskněte zobrazenou kombinaci tlačítek.
  Dioda LED na dobíjecí stanici (tým 2) bliká bíle.

Zřízení týmu 1

Týmovou funkci pro tým 1 zřiďte podle popisu pro tým 3 a tým 2.

- ► Zasuňte robotickou sekačku (tým 1) až k dorazu do hlavní dobíjecí stanice (tým 1).
- ► Stiskněte „DOMŮ“ a držte stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás rozsvítí žlutě.
  Konfigurace týmu je aktivní a světelný pás svítí žlutě zleva doprava.



- ► Vyjměte robotickou sekačku (tým 1) z hlavní dobíjecí stanice (tým 1) a zasuňte ji opět až k dorazu do hlavní dobíjecí stanice.
- ► Stiskněte „DOMŮ“.
  Je potvrzena cílová stanice.
- ► Stiskněte „ZÁMEK“ a držte stisknutý tak dlouho, až se celý světelný pás rozsvítí bíle
  Je deaktivováno blokování robotické sekačky.
- ► Stiskněte zobrazenou kombinaci tlačítek.
  Dioda LED na dobíjecí stanici (tým 1) bliká bíle.

Ukončení zřizování týmu

Nastavení robotických sekaček proveďte až po ukončení zřízení týmů přes aplikaci „MY iMOW®“ nebo portál STIHL connected.
K nejdůležitějším nastavením týmových funkcí patří:

– Stanovení stejné výšky sečení pro všechny robotické sekačky
– Vytvoření žacího plánu a časové zóny
– Nastavení dešťového čidla
– Definice startovní vzdálenosti

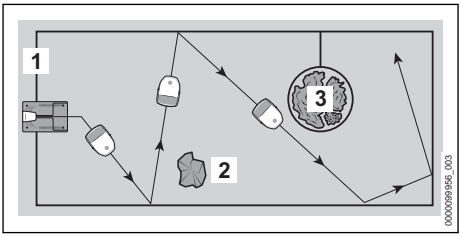
Pro definici startovní vzdálenosti musí být na robotické sekačce deaktivována ochrana kódem PIN.

- ► Je-li aktivní ochrana kódem PIN: deaktivujte ochranu pomocí kódu PIN v aplikaci „MY iMOW®“.

6 Použití robotické sekačky jako samostatného stroje

6.1 Popis funkce

6.1.1 Popis funkce



Robotická sekačka seká trávu v náhodně zvolených pásech. Aby robotická sekačka rozpoznala hranice žací plochy, je nutné kolem žací plochy položit omezovací drát (1).

Omezovací drát (1) přenáší signál na robotickou sekačku. Signál vytváří dobíjecí stanice.

Pevné překážky (2) na žací ploše rozpoznává robotická sekačka pomocí ultrazvukových čidel a nárazového čidla.

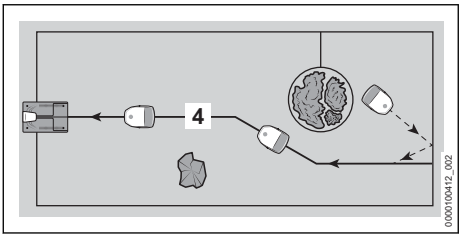
Rozpozná-li robotická sekačka pevnou překážku (2), zpomalí svou jízdu, odrazí se od pevné překážky a následně jede dále v jiném směru.

Oblasti (3), které robotická sekačka nemá přejíždět, a překážky, od kterých se nemá odrážet, je nutné vymezit od zbývající žací plochy omezovacím drátem (1).

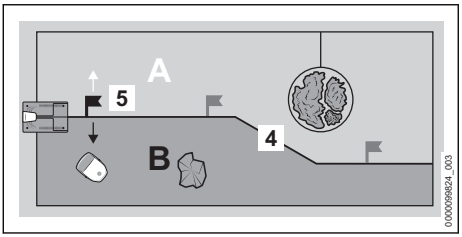
Rozpozná-li robotická sekačka vymezenou oblast (3), zpomalí svou jízdu, odrazí se od pevné překážky a následně jede dále v jiném směru.

V žacím režimu opouští robotická sekačka samostatně dobíjecí stanici a seká trávu.

Ovládání robotické sekačky se provádí prostřednictvím aplikace „MY iMOW®“ a tlačítek na ovládacím panelu. Světelné pásy na robotické sekačce a také uměle vytvořený hlasový výstup informují o aktuálním stavu robotické sekačky.

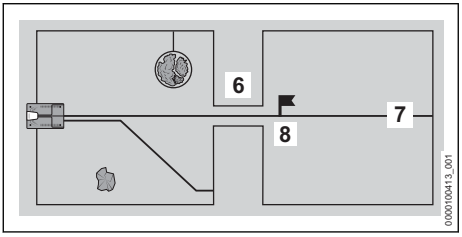


Při příliš nízkém stavu nabití akumulátoru vyhledává robotická sekačka během žacího režimu nejbližší vodicí drát (4). Po rozpoznání vodicího drátu (4) jede robotická sekačka samostatně podle tohoto drátu zpět k dobíjecí stanici. Dobíjecí stanice znovu nabije akumulátor. Na žací ploše musí být položen nejméně jeden vodicí drát (4). Lze položit maximálně tři vodicí dráty. Pokud se má přerušit žací režim nebo nabít akumulátor, je možné robotickou sekačku také přímo přesměrovat přes aplikaci „MY iMOW®“ nebo tlačítkem „Domů“ zpět k dobíjecí stanici.



Na jednom vodicím drátu (4) lze nastavit až tři startovní body (5). Robotická sekačka může cíleně najet k příslušnému startovnímu bodu a odsud začít se sekáním.

Vodicím drátem (4) lze žací plochu rozdělit do více zón (příklad: A a B). Zóny jsou definovány jedním startovním bodem (5). Ze zvoleného startovního bodu lze robotickou sekačku nasměrovat doleva nebo doprava do požadované zóny. Robotická sekačka pak může cíleně sekat ve zvolené zóně. Startovní body a zóny se spravují v aplikaci „MY iMOW®“ a lze je zohlednit v žacím plánu.



Nachází-li se na žací ploše úzké místo (6), vjede robotická sekačka do úzkého místa tehdy, je-li dodržena určitá minimální vzdálenost mezi omezovacími dráty. Není-li dodržena minimální vzdálenost, je nutné skrz úzké místo (6) položit vodicí drát (7). Vodicí drát (7) pak provede robotickou sekačku cíleně skrz úzké místo (6) až ke startovnímu bodu (8). Od startovního bodu (8) může robotická sekačka sekat žací plochu za úzkým místem (6). V aplikaci „MY iMOW®“ lze spravovat, jak často je startovní bod (8) robotickou sekačkou aktivován, a zohlednit v žacím plánu.

6.2 Příprava žací plochy a robotické sekačky k použití

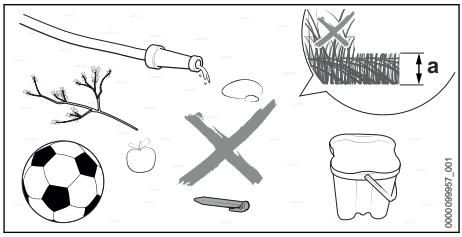
6.2.1 Plánování a příprava žací plochy

Před uvedením robotické sekačky do provozu je nutné žací plochu naplánovat a připravit. Tím je umožněna robustní instalace a nenápadný provoz a jsou odstraněny případné zdroje poruch.

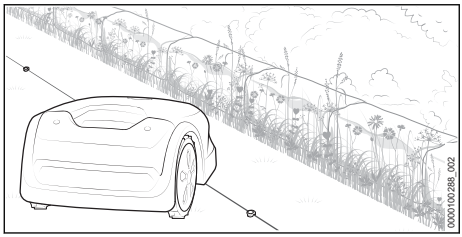
Plánování žací plochy

- Seznamte se s popisy k dobíjecí stanici a položením drátů v následujících kapitolách.
- Předejte informace vlastnímu zahradníkovi:
  - Obrys žací plochy
  - Poloha dobíjecí stanice
  - Průběh omezovacího drátu (dbejte na popsané vzdálenosti od okrajů a případy pokládání drátů)
  - Průběh vodicího drátu / vodicích drátů (nejméně jeden, maximálně tři)

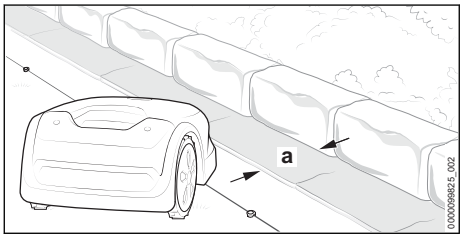
Příprava žací plochy



- Odstraňte okolo ležící předměty.
- Odstraňte kovy, magneticky a elektricky vodivé materiály a staré omezovací dráty.
- Posečte trávu sekačkou na trávu na žací výšku, která také bude později nastavena pro provoz robotické sekačky. Standardní nastavení žací výšky je a = 4 cm.
- Vyrovnejte díry a velké nerovnosti.
- U tvrdé a suché země žací plochu pro snadnější zatlučení fixačních hřebíků lehce zavlažte.



► V důsledku své konstrukce zanechává robotická sekačka podél nesjízdných ploch pruh neposekané trávy. Tento pruh lze použít např. k výsevu semen květin a vytvořit tím kvetoucí plochu pro hmyz.



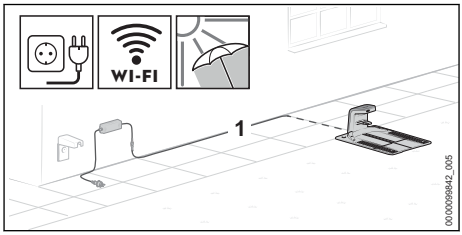
► Pokud je podél nesjízdné plochy požadováno sekání bez okraje: položte podél těchto ploch zatravňovací dlaždice nebo desky o šířce nejméně a = 24 cm.

6.2.2 Příprava robotické sekačky k použití

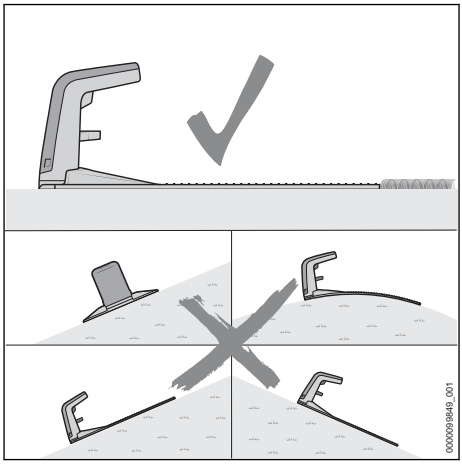
► Odstraňte obalový materiál a přepravní pojistky.
► Zajistěte, aby se níže uvedené konstrukční díly nacházely v bezpečném stavu:
  – Robotická sekačka, 🕮 4.6.1
  – Žací lišta, 🕮 4.6.2
  – Akumulátor, 🕮 4.6.3
  – Dobíjecí stanice a napájecí adaptér, 🕮 4.6.4
► Postavení dobíjecí stanice, 🕮 6.3
► Položení omezovacího drátu, 🕮 6.4
► Ukončení položení omezovacího drátu, 🕮 6.5.1
► Položení vodicího drátu, 🕮 6.6.1
► Elektrické připojení dobíjecí stanice, 🕮 6.7.1
► Nabíjení robotické sekačky, 🕮 6.8.1
► Zavření rádiového rozhraní Bluetooth®, 🕮 7.1
► Pokud tyto kroky nemohou být provedeny: robotickou sekačku nepoužívejte a vyhledejte odborného prodejce STIHL.

6.3 Postavení dobíjecí stanice

6.3.1 Všeobecná zadání



► Stanoviště pro dobíjecí stanici zvolte tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  – Nabíjecí kabel (1) lze položit k vhodné zásuvce mimo žací oblast.
  – Dobíjecí stanice a napájecí adaptér stojí na dobře viditelném místě.
  – Dobíjecí stanice stojí na žací ploše, která je největší nebo se nejčastěji seká.
  – Pokud je to možné: stanoviště je chráněné před povětrnostními vlivy a stíněné.
  – Pokud je to možné: dobíjecí stanice stojí v dosahu příjmu bezdrátové sítě (WiFi připojení).
  – Pokud je to možné: dobíjecí stanice stojí na žací ploše s orientací svahu v dolní části spádu.



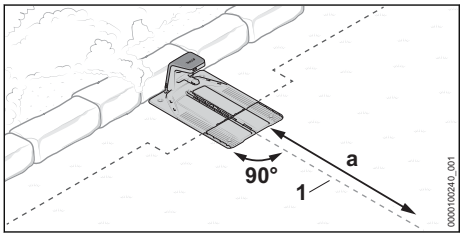
- ► Vyrovnejte dobíjecí stanici tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  - – Dobíjecí stanice stojí na rovné ploše.
  - – Dobíjecí stanice směřuje svým otvorem dopředu ve směru žací plochy.
  - – Dobíjecí stanice je vodorovně vyrovnaná a není skloněná do strany, dopředu ani dozadu.
  - – Spodní deska se neprohýbá a leží naplocho na zemi.

6.3.2 Umístění dobíjecí stanice do správné polohy

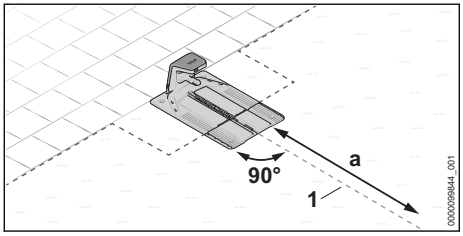
Umístění dobíjecí stanice do správné polohy závisí na naplánovaném stanovišti a jeho okolí.

- ► Zvolte stanoviště a postavte dobíjecí stanici podle popisu.

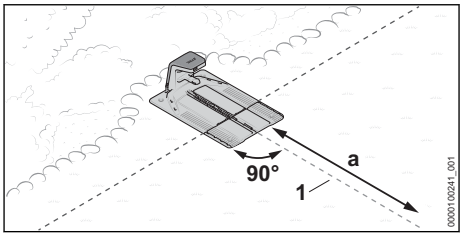
Postavení dobíjecí stanice na žací ploše



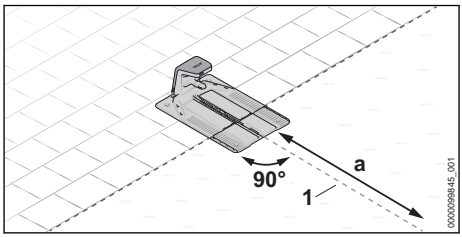
Dobíjecí stanice stojí na okraji žací plochy u stěny a vodicí drát (1) lze vést v délce a = 2 m rovně od dobíjecí stanice na žací plochu.



Dobíjecí stanice stojí na okraji žací plochy. Navazující plocha je sjízdná a vodicí drát (1) lze vést v délce a = 2 m rovně od dobíjecí stanice na žací plochu.



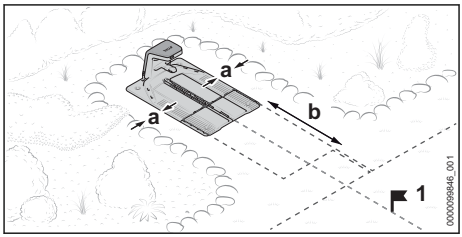
Dobíjecí stanice stojí částečně v záhonu a částečně na žací ploše a vodicí drát (1) lze vést v délce a = 2 m rovně od dobíjecí stanice na žací plochu.



Dobíjecí stanice stojí částečně na sjízdné ploše a částečně na žací ploše a vodicí drát (1) lze vést v délce a = 2 m rovně od dobíjecí stanice na žací plochu.

- ► Příprava dobíjecí stanice, 🕮 6.3.3.
- ► Postavení dobíjecí stanice na žací ploše, 🕮 6.3.4.

Postavení dobíjecí stanice mimo žací plochu



Dobíjecí stanice stojí mimo žací plochu.

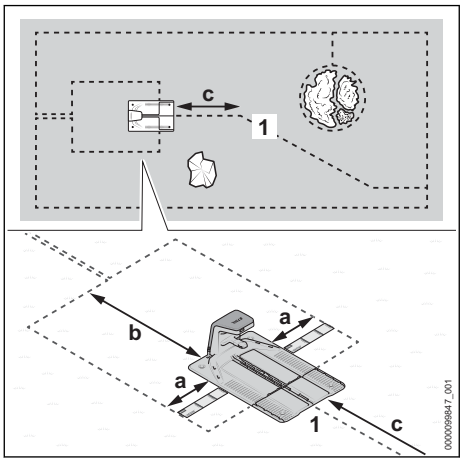
Boční vzdálenost k navazující ploše musí být nejméně a = 15 cm.

Vzdálenost přední hrany dobíjecí stanice k žací ploše musí být nejméně b = 2 m.

U této varianty je na závěr uvedení do provozu bezpodmínečně nutné nastavit startovní bod (1) na žací ploše. Robotická sekačka pak začne se sekáním u tohoto bodu a ne přímo u dobíjecí stanice. Startovní body lze nastavit v aplikaci

„MY iMOW®“. Četnost příjezdu ke startovnímu bodu (1) se v aplikaci musí nastavit na 100 %.
- ► Příprava dobíjecí stanice, 🕮 6.3.3.
- ► Postavení dobíjecí stanice mimo žací plochu, 🕮 6.3.5.

Postavení dobíjecí stanice uprostřed žací plochy



Dobíjecí stanice je umístěna jako „ostrůvek“ uprostřed žací plochy.

U této varianty je omezovací drát vedený kolem dobíjecí stanice dozadu k okraji žací plochy. Vodicí drát je vedený dopředu k okraji žací plochy.

Boční vzdálenost k navazující ploše musí být nejméně a = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).

Vzdálenost zadní hrany dobíjecí stanice k okraji žací plochy musí být nejméně b = 2 m.

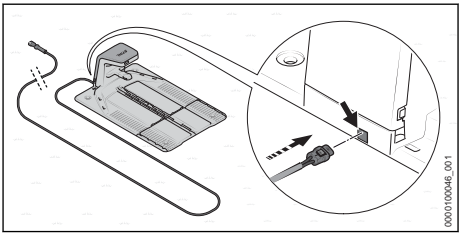
Vodicí drát (1) musí být možné vést v délce c = 2 m rovně od dobíjecí stanice na žací plochu.
- ► Příprava dobíjecí stanice, 🕮 6.3.3.
- ► Postavení dobíjecí stanice uprostřed žací plochy, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Příprava dobíjecí stanice

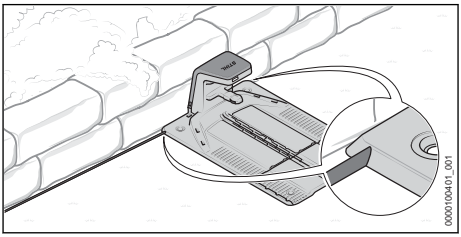
Připojení nabíjecího kabelu

UPOZORNĚNÍ

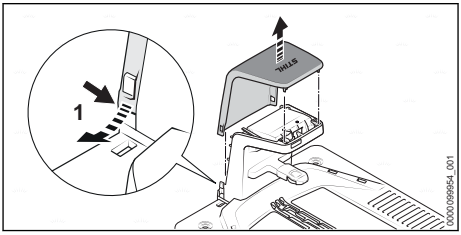
- ■ Konektorové spoje nabíjecího kabelu jsou ve smontovaném stavu chráněné proti znečištění, např. prachu a nečistotám. Pokud jsou konektorové spoje znečištěné, může dojít k provozním poruchám dobíjecí stanice.
  - ► Chraňte konektorové spoje před znečištěním.
  - ► Znečištěné konektorové spoje vyčistěte podle popisu v tomto návodu k použití.



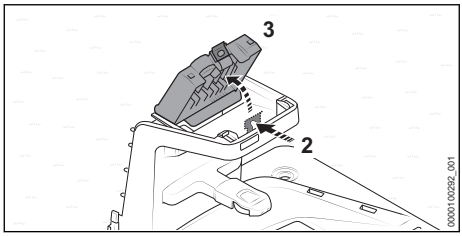
Nabíjecí kabel lze standardně připojit zezadu.



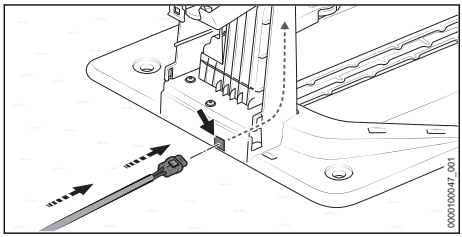
Pokud dobíjecí stanice stojí přímo u stěny, je možné nabíjecí kabel položit také pod spodní deskou. Nabíjecí kabel může být ze spodní desky vyveden po levé nebo pravé straně.



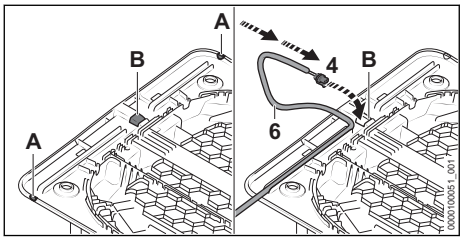
- ► Sklopte kryt (1) na obou stranách lehce směrem ven a odeberte ho směrem nahoru.



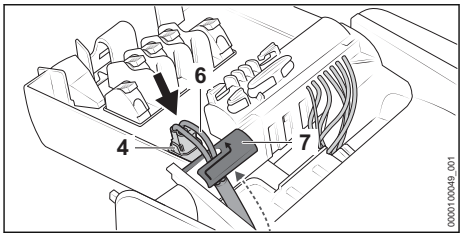
► Stiskněte zarážkovou páčku (2) a odklopte kryt (3).



► Pokud se má dobíjecí stanice připojit zezadu:
  ► Zasuňte konektor (4) do průchodky (5) a protáhněte nabíjecí kabel (6).
  Nabíjecí kabel (6) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.

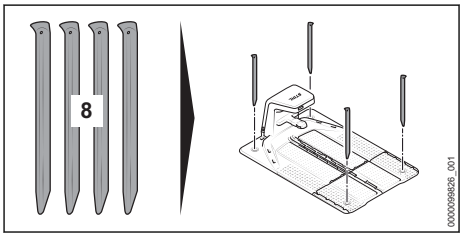


► Pokud dobíjecí stanice stojí přímo u stěny, nebo nabíjecí kabel pod spodní deskou má být položen do strany:
  ► Otevřete na požadované straně spodní desky v poloze (A) okraj a odstraňte otřepy.
  ► Vyřízněte uprostřed spodní desky otvor (B) a odstraňte otřepy.
  ► Zasuňte konektor (4) do otvoru (B) a protáhněte nabíjecí kabel (6).
  Nabíjecí kabel (6) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.



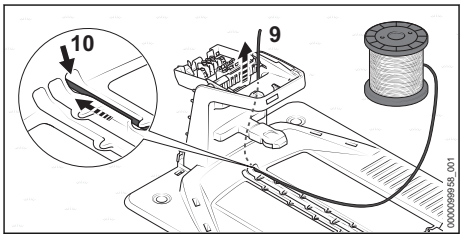
► Zajistěte nabíjecí kabel (6) v kabelovém držáku (7).
► Zasuňte konektor (4).
Konektor (4) se na obou stranách slyšitelně a citelně zajistí.

Upevnění dobíjecí stanice

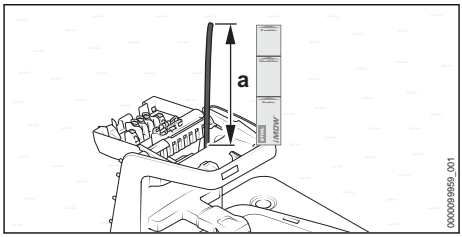


► Upevněte dobíjecí stanici čtyřmi kotvícími kolíky (8) na zemi.

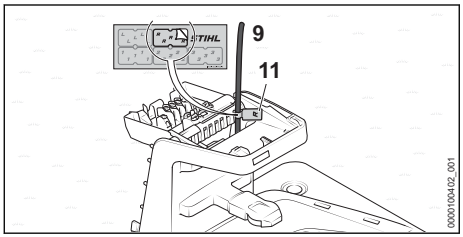
Zavedení omezovacího drátu



► Zasuňte začátek drátu (9) do pravé průchodky (10) a protáhněte ho.
Omezovací drát (9) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.

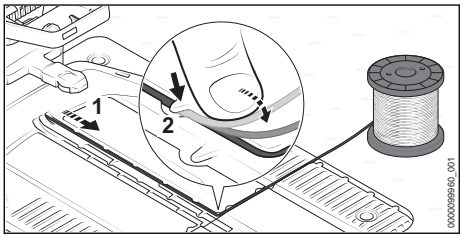


► Posouvejte omezovací drát tak dlouho, až přesahuje směrem nahoru v délce a = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).

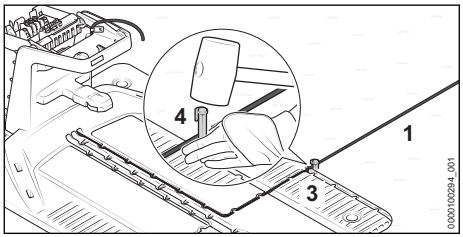


► Označte začátek drátu (9) v blízkosti tělesa vhodným značkovačem kabelů (11). Označení později usnadňuje připojení na správnou svorku.

6.3.4 Postavení dobíjecí stanice na žací ploše

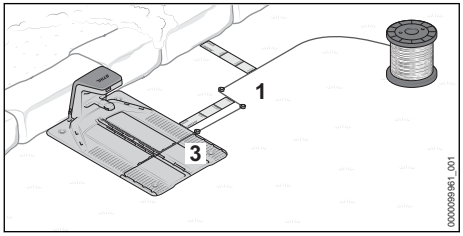


► Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem (2).



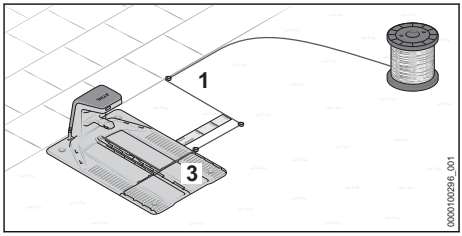
► Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (3) fixačním hřebíkem (4).

Pokud dobíjecí stanice stojí u stěny:



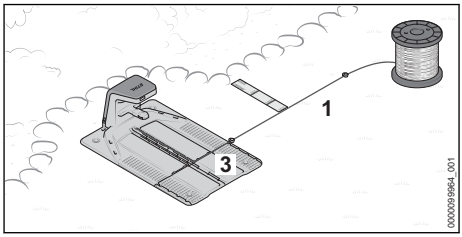
► Veďte omezovací drát (1) 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) bočně směrem od spodní desky (3).
► Veďte omezovací drát (1) paralelně se spodní deskou (3) k okraji žací plochy a dodržte vzdálenost od stěny 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).
► Položte omezovací drát (1) kolem žací plochy ve směru hodinových ručiček, 🕮 6.4.

Pokud dobíjecí stanice stojí u navazující sjízdné plochy:



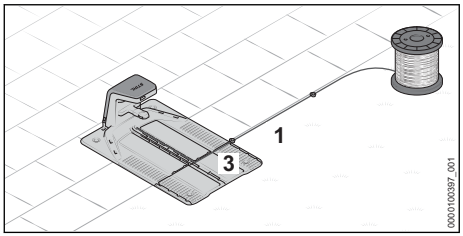
► Veďte omezovací drát (1) 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) bočně směrem od spodní desky (3).
► Veďte omezovací drát (1) paralelně se spodní deskou (3) k okraji žací plochy.
► Položte omezovací drát (1) kolem žací plochy ve směru hodinových ručiček, 🕮 6.4.

Pokud dobíjecí stanice stojí částečně v záhonu a částečně na žací ploše:



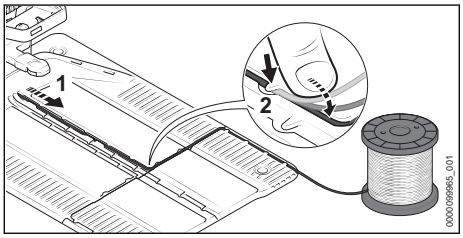
► Veďte omezovací drát (1) bočně směrem od spodní desky (3) a dodržte vzdálenost od stěny 37 cm paralelně se záhonem (délka: 1x měřítko iMOW®).
► Položte omezovací drát (1) kolem žací plochy ve směru hodinových ručiček, 🕮 6.4.

Pokud dobíjecí stanice stojí částečně na sjízdné ploše a částečně na žací ploše:

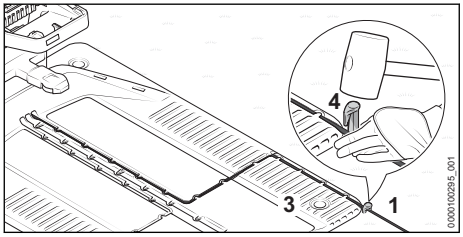


- Položte omezovací drát (1) bočně směrem od spodní desky (3) a podél sjízdné plochy.
- Položte omezovací drát (1) kolem žací plochy ve směru hodinových ručiček, 🕮 6.4.

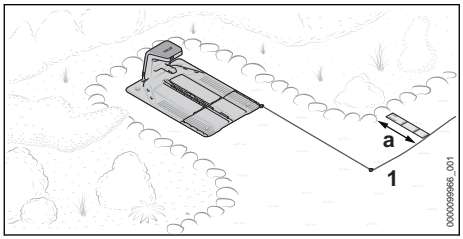
6.3.5 Postavení dobíjecí stanice mimo žací plochu



- Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem (2).

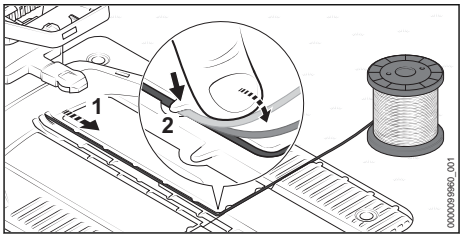


- Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (3) fixačním hřebíkem (4).

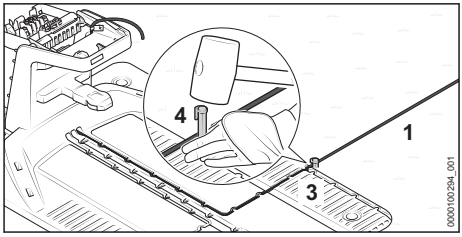


- Veďte omezovací drát (1) směrem dopředu k žací ploše.
  Správná vzdálenost od okraje žací plochy závisí na tom, jestli je okraj žací plochy sjízdný, nebo je nutné dodržet vzdálenost a = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).
- Položte omezovací drát (1) kolem žací plochy ve směru hodinových ručiček, 🕮 6.4.

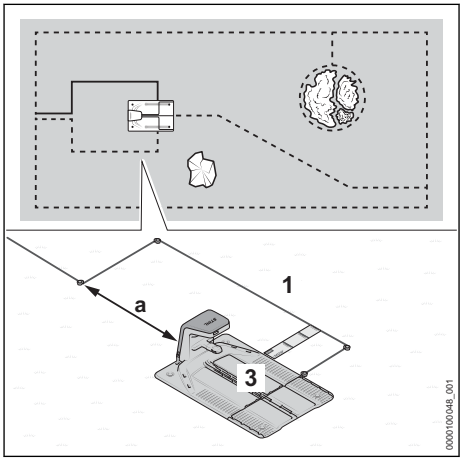
6.3.6 Postavení dobíjecí stanice uprostřed žací plochy



- Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem (2).



- Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (3) fixačním hřebíkem (4).



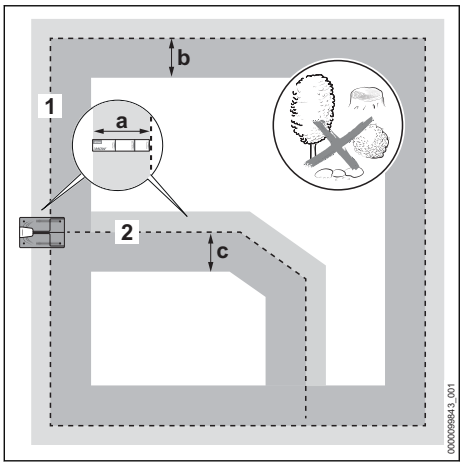
- Veďte omezovací drát (1) nejméně 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) bočně směrem od spodní desky (3).
- Veďte omezovací drát (1) ve vzdálenosti nejméně a = 2 m za spodní deskou (3).

- ► Veďte omezovací drát (1) středem za dobíjecí stanicí k okraji žací plochy.
  Dodržení správné vzdálenosti od okraje žací plochy závisí na navazující ploše.
- ► Položte omezovací drát (1) kolem žací plochy ve směru hodinových ručiček, 🕮 6.4.

6.4 Položení omezovacího drátu

6.4.1 Všeobecná zadání

Kontrola průběhu omezovacího drátu a vodicího drátu na žací ploše



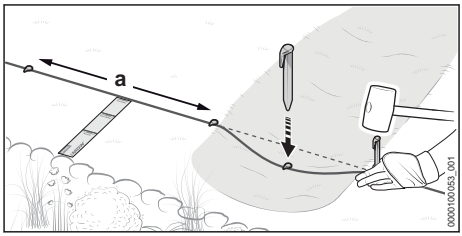
- ► Zajistěte, aby podél omezovacího drátu a vodicího drátu byla žací plocha v následujících šířkách rovná a pokud možno bez překážek:

Omezovací drát (1)
- – směrem ven: a = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®)
- – směrem dovnitř: b = 1,2 m

Vodicí drát (2)
- – vpravo ve směru jízdy k dobíjecí stanici: a = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®)
- – vlevo ve směru jízdy k dobíjecí stanici: c = 1,2 m

Položení omezovacího drátu
- ► Začnete u dobíjecí stanice a položte omezovací drát ve směru hodinových ručiček.
- ► Omezovací drát neohýbejte, nepřerušujte, nenapínejte a nekřižte.
- ► Zajistěte, aby se omezovací drát nekřížil s vodicím drátem.
  - ► Výjimka: při instalaci cestičky musí vodicí drát křížit omezovací drát.
- ► Dodržujte vzdálenost nejméně 1 m od omezovacích drátů sousedních instalací robotických sekaček.
- ► Zajistěte, aby délka omezovacího drátu nepřekročila 850 m.
- ► Nepokládejte omezovací drát a vodicí drát do různých hloubek.

Upevnění omezovacího drátu a vodicího drátu

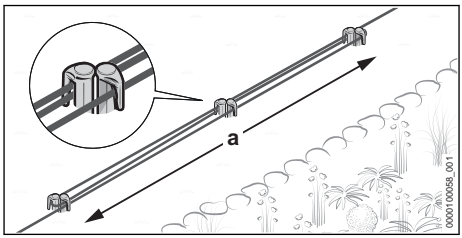


- ► Upevněte omezovací drát a vodicí drát fixačními hřebíky tak, aby byly splněny následující podmínky:
  - – Vzdálenost mezi fixačními hřebíky je nejvýše a = 1 m.
  - – Omezovací drát a vodicí drát leží na všech místech naplocho na zemi.
  - – Fixační hřebíky jsou úplně zapuštěné do země.

Položení rezervy drátu

Rezervy drátu usnadňují opravy při pokládání drátu a umožňují budoucí úpravy.
Příklady:
- – Je rozšiřován záhon a je třeba jej znovu vymezit.
- – Keře a křoviny rostou a omezovací drát je nutné vést ve větším oblouku kolem porostu.
- – Omezovací drát byl u dobíjecí stanice ustřižen příliš krátký a není možné ho připojit.

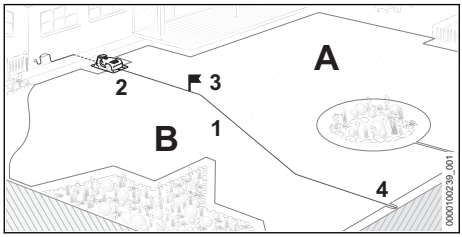
Je možné naplánovat a položit jednu nebo více rezerv drátu.



- ► Veďte omezovací drát v délce a = 1 m paralelně a těsně u sebe kolem 2 fixačních hřebíků, aniž by se omezovací dráty křížily.
- ► Upevněte rezervu drátu uprostřed dvěma dalšími fixačními hřebíky.

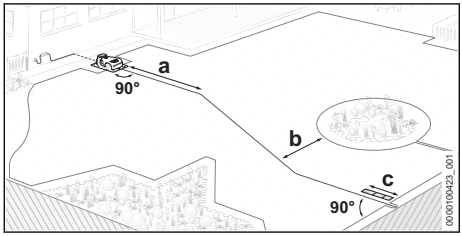
6.4.2 Plánování vodicího drátu a položení připojovacího místa v omezovacím drátu

Položení vodicího drátu nebo více vodicích drátů je nutné pečlivě naplánovat předem. Už při položení omezovacího drátu je nutné zohlednit polohu všech vodicích drátů. Musí být položen nejméně jeden vodicí drát, maximálně lze položit tři vodicí dráty.

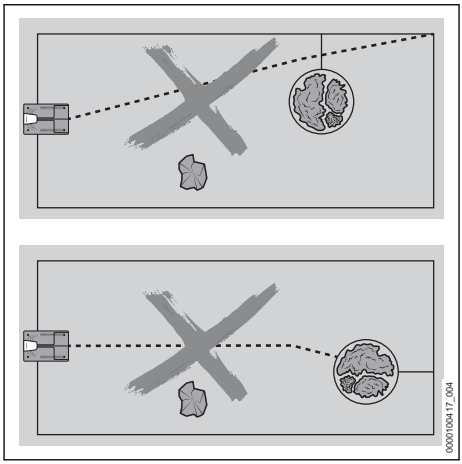


Jeden vodicí drát (1) splňuje následující funkce:
– Orientace pro jízdu zpět k dobíjecí stanici (2)
– Aktivace startovního bodu (3)
– Rozdělení žací plochy do zón (A a B)

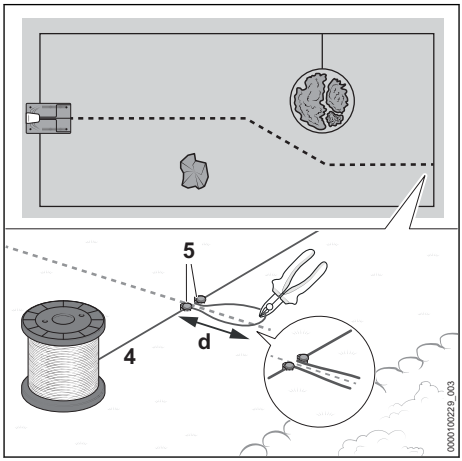
Vodicí drát (1) se pokládá od dobíjecí stanice (2) přes žací plochu a připojuje se na obíhající omezovací drát (4) na místě, které je pokud možno daleko. 📖 6.6



► Naplánujte vodicí drát tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
– Vodicí drát je veden v délce a = 2 m rovně od dobíjecí stanice na žací plochu.
– Minimální vzdálenost mezi vodicím drátem a obíhajícím omezovacím drátem je b = 27,5 cm
– Vodicí drát je veden v minimální vzdálenosti c = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) rovně a v pravém úhlu k omezovacímu drátu a zde se připojí.



– Vodicí drát se nesmí křížit se spojem uzavřené plochy.
– Vodicí drát nesmí být v rohu připojen na omezovací drát.
– Vodicí drát nesmí být připojen na omezovací drát uzavřené plochy.
– Vodicí drát nesmí křížit omezovací drát. Výjimka: při instalaci cestičky musí vodicí drát křížit omezovací drát.
– Vodicí drát nesmí být ohnutý nebo napnutý a nesmí se sám křížit.



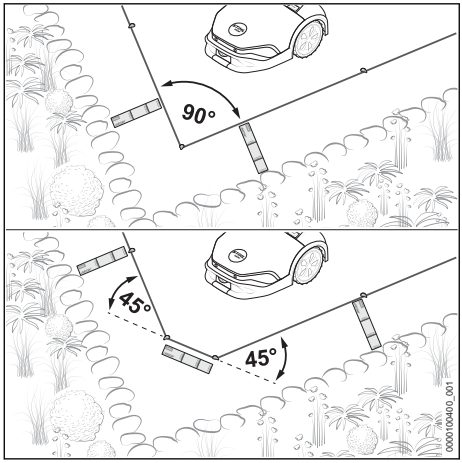
Při instalaci obíhajícího omezovacího drátu (4) je nutné položit připojovací místo pro vodicí drát:
► Upevněte omezovací drát (4) na určeném místě fixačním hřebíkem (5).
► Položte omezovací drát (4) ke smyčce o délce d = 15 cm a upevněte fixačním hřebíkem (5).

- ► Odstřihněte omezovací drát (4) na konci smyčky drátu např kleštěmi na štípání drátu. Konce drátu se na závěr instalace spojí s vodicím drátem. 📖 6.6
- ► Položte omezovací drát (4) dále kolem žací plochy.

6.4.3 Rohy

Rohy s úhlem 90°

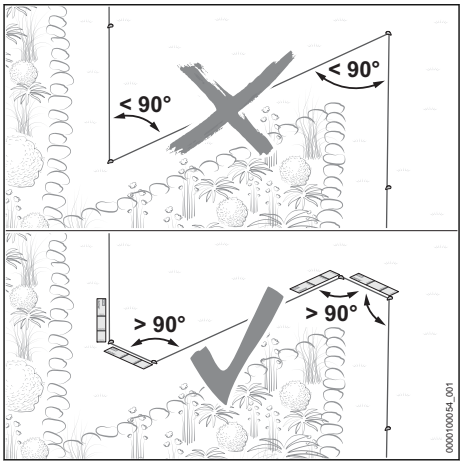
Rohy s úhlem 90° lze rozdělit na dva rohy s úhlem 45°. Díky tomu robotická sekačka změní v této části svůj směr rovnoměrněji a méně prudce.



- ► Položte v rohu příčně omezovací drát nejméně v délce 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).

Špičaté rohy s úhlem < 90°

Špičaté rohy s úhlem < 90° rozdělte na dva rohy. Robotická sekačka tak změní v této části svůj směr rovnoměrněji a méně prudce.

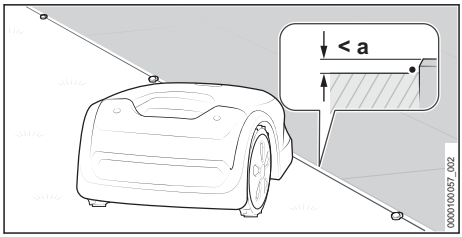


- ► Zajistěte, aby u špičatých rohů nebyl úhel menší než 90°.
- ► Pokud je u špičatých rohů úhel menší než 90°: rozdělte úhel na menší části.
  - ► Položte roh s úhlem větším než 90°. Poté položte směrem rovně omezovací drát nejméně v délce 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).
  - ► Pak položte roh s úhlem větším než 90°. Poté položte rovně omezovací drát nejméně v délce 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).

6.4.4 Sjízdná plocha

Přes plochy, které přímo navazují na žací plochu, může robotická sekačka přejíždět, když výškový rozdíl mezi sjízdnou plochou a žací plochou není větší než 1,5 cm. Podklad musí být pevný a bez překážek.
Příklady:
– Terasa
– Vydlážděná cesta
– Zatravňovací dlaždice nebo desky

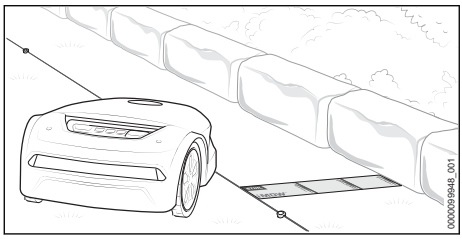
Při malé vzdálenosti omezovacího drátu od sjízdné plochy je umožněno sekání bez okrajů.



► Položte omezovací drát bez vzdálenosti paralelně se sjízdnou plochou.
Maximální výškový rozdíl mezi sjízdnou plochou a žací plochou je a = 1,5 cm

6.4.5 Nesjízdná plocha

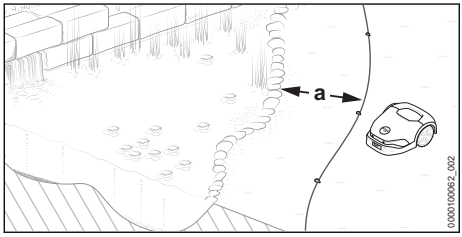
Plocha není sjízdná, když do žací plochy zasahují překážky, není pevný podklad nebo je velmi nerovný a pokud je výškový rozdíl mezi žací plochou a navazující plochou vyšší než 1,5 cm.
Příklady:
– Zeď nebo plot
– Živý plot nebo křovina s nízko rostoucími větvemi
– Skalka nebo štěrková cesta
– Nerovná nebo kořeny silně prorostlá země



► Položte omezovací drát ve vzdálenosti 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) paralelně s nesjízdnou plochou.
► Pokud se nesjízdná plocha nachází na žací ploše: vymezte nesjízdnou plochu jako uzavřenou plochu.

6.4.6 Vodní plocha

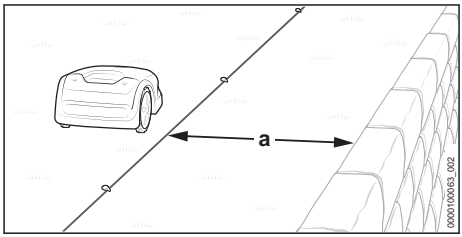
Pokud není vodní plocha vymezena pevnou a nejméně 10 cm vysokou překážkou, je nutné od vodních ploch dodržet větší vzdálenost drátu.
Příklady:
– Zahradní jezírko
– Bazén
– Potok nebo vodní tok



► Položte omezovací drát ve vzdálenosti a = 1 m paralelně s oblastí břehu.
► Pokud se vodní plocha nachází na žací ploše: vymezte vodní plochu jako uzavřenou plochu.

6.4.7 Hrana pádu

Pokud není hrana pádu vymezena pevnou a nejméně 10 cm vysokou překážkou, je nutné od hran pádu dodržet větší vzdálenost drátu.
Příklady:
– Schodiště
– Podpěrná zeď
– Stupňovitý svah

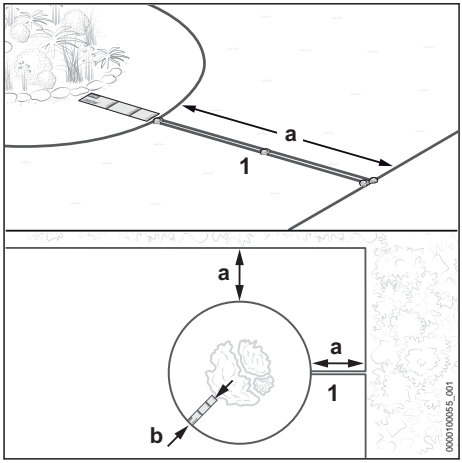


► Položte omezovací drát ve vzdálenosti a = 1 m paralelně s hranou pádu.

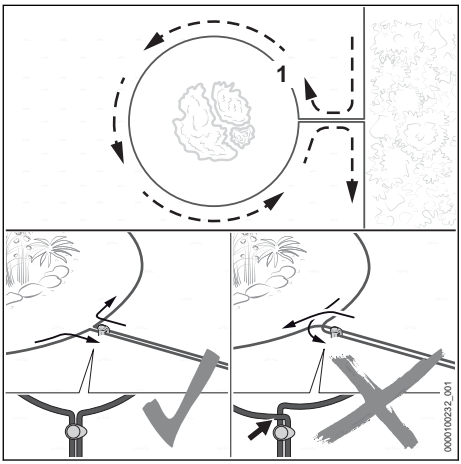
6.4.8 Uzavřená plocha

Oblasti na žací ploše, které robotická nemůže nebo nesmí přejíždět, je nutné vymezit jako uzavřenou plochu.
Příklady:
– Záhon bez pevné a nejméně 10 cm vysoké obruby
– Zahradní jezírko nebo bazén bez pevné a nejméně 10 cm vysoké obruby
– Překážky, kterých není dovoleno se dotýkat
– Překážky, které nejsou dostatečně pevné
– Překážky, které jsou nižší než 10 cm

Pro robustní žací režim by uzavřené plochy neměly vykazovat žádné tvary zvlněné dovnitř.



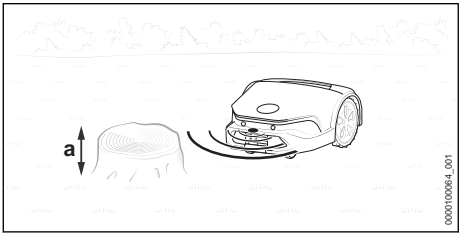
- Veďte omezovací drát (1) směrem od okraje k uzavřené ploše. Zajistěte, aby u uzavřené plochy byly dodrženy následující rozměry:
  – Minimální vzdálenost k dalším omezovacím drátům a = 55 cm
  – Vzdálenost drátu b = 37 cm (délka: 1x pravítko iMOW®) (u vodních ploch a hran pádu b = 1 m)
  – Minimální průměr uzavřené plochy 74 cm (délka: 2x pravítko iMOW®)



- Položte omezovací drát (1) kolem uzavírané oblasti.
- Veďte omezovací drát (1) paralelně a těsně u sebe zpět k okraji, aniž by se omezovací dráty křížily.

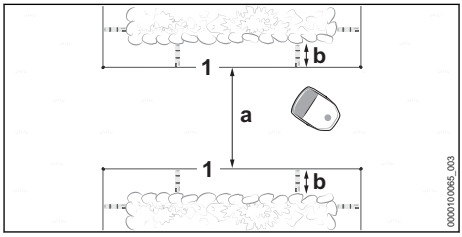
6.4.9 Pevná překážka

Pevná překážka nemusí být vymezena jako uzavřená plocha, pokud je překážka nejméně 10 cm vysoká. Překážka je detekována ultrazvukovými čidly a nárazovým čidlem.



- Pevná překážka s výškou nejméně a = 10 cm nemusí být vymezena.

6.4.10 Úzké místo



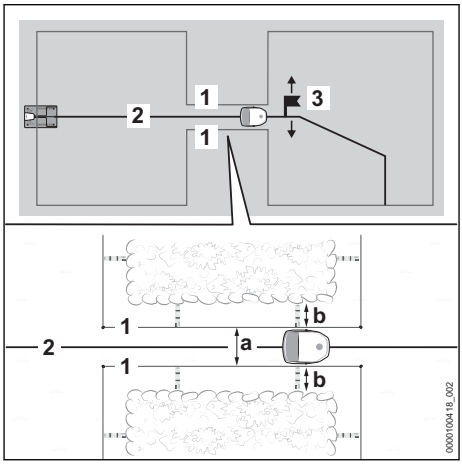
Robotická sekačka vjíždí do všech úzkých míst tehdy, je-li dodržena minimální vzdálenost (a) mezi omezovacími dráty (1).

- Položte omezovací drát (1) podle obrázku a zajistěte, aby byly dodrženy následující rozměry:

– Minimální vzdálenost mezi omezovacími dráty (1) v úzkém místě: a = 2 m
– Je-li úzké místo omezeno boční překážkou: zohledněte navíc vzdálenost b = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®)

- Pokud je minimální vzdálenost mezi omezovacími dráty (1) menší než a = 2 m: Veďte středem úzkého místa vodicí drát.

Úzké místo s vodicím drátem



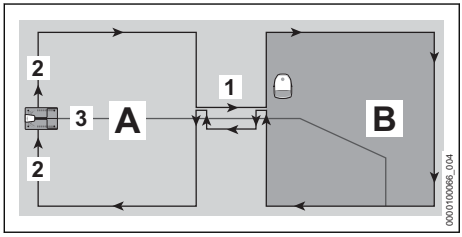
Vodicí drát (2) vede robotickou sekačku cíleně skrz úzké místo, je-li dodržena minimální vzdálenost (a) mezi omezovacími dráty (1).

Na závěr uvedení do provozu je nutné nastavit startovní bod (3) za úzkým místem a četnost příjezdu k němu. V opačném případě robotická sekačka nedokáže úzkým místem projet. Startovní body lze nastavit v aplikaci „MY iMOW®“.

- ► Položte omezovací drát (1) podle obrázku a zajistěte, aby byly dodrženy následující rozměry:
  – Minimální vzdálenost mezi omezovacími dráty (1) v úzkém místě: a = 55 cm
  – Je-li úzké místo omezeno boční překážkou: zohledněte navíc vzdálenost b = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®)
- ► Veďte středem úzkého místa vodicí drát (2).
- ► Není-li dodržena boční vzdálenost b = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®): instalujte cestičku, aby bylo možné robotickou sekačku převést na další žací plochu 🕮 6.4.11, nebo vymezit oblast úzkého místa od žací plochy.

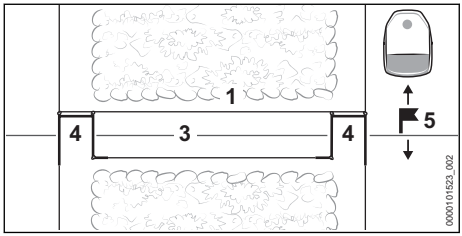
6.4.11 Cestička

Popis funkce



Pomocí cestičky (1) je možné cíleně překonávat úzká místa, nebo instalovat přejezdy. Cestička rozděluje žací plochu na hlavní žací plochu (A) a další žací plochu (B).

Omezovací drát (2) je položený bez přerušení. Přitom tvoří na přechodu z hlavní žací plochy (A) k další žací ploše (B) cestičku.



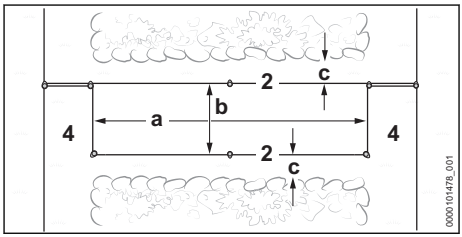
Smyčky drátu (4) signalizují robotické sekačce, že začíná nebo končí cestička.

V cestičce je nutné uprostřed položit jeden vodicí drát (3).

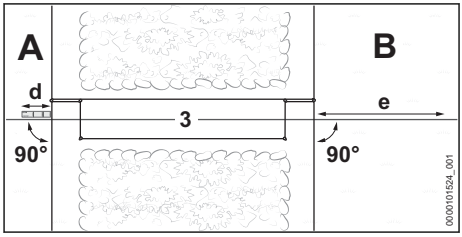
Po cestičce se bezpodmínečně musí nastavit startovní bod (5) na žací ploše (B). V opačném případě robotická sekačka nedokáže projet cestičkou z hlavní žací plochy (A) k další žací ploše (B). Startovní body a četnost příjezdu k nim lze nastavit v aplikaci „MY iMOW®“.

Na cestičce nedochází k sekání.

Všeobecná zadání

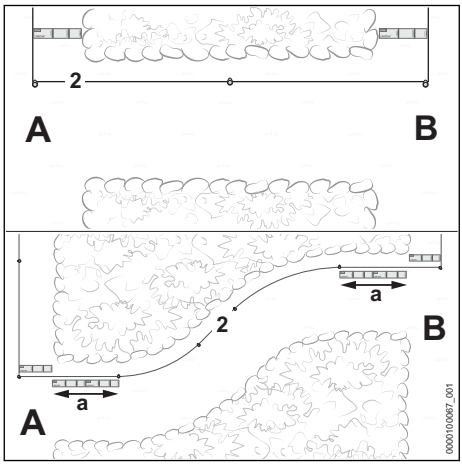


- ► Zajistěte, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  – Minimální vzdálenost mezi smyčkami drátu (4) činí nejméně a = 74cm (délka: 2x pravítko iMOW®).
  – Vzdálenost mezi omezovacími dráty (2) činí nejméně b = 55 cm.
  – Vzdálenost od bočních překážek činí nejméně c = 15 cm.

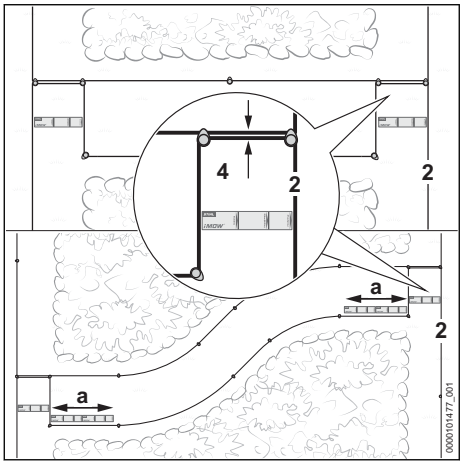


- ► Zajistěte, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  – Vodicí drát (3) je možné vést před cestičkou v délce nejméně d = 37 cm (délka: 1x pravítko iMOW®) rovně a v pravém úhlu (90°) k cestičce.
  – Vodicí drát (3) lze vést za cestičkou v délce nejméně e = 2 m rovně a v pravém úhlu (90°) směrem od cestičky do žací plochy (B).
- ► Pokud není možné dodržet vzdálenosti a délky, je nutné vymezit žací plochu (B) od hlavní žací plochy (A) a instalovat vedlejší žací plochu.

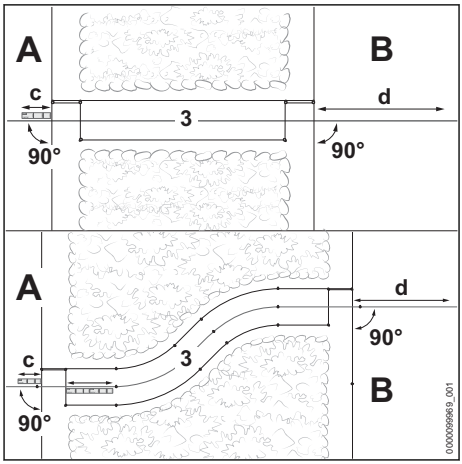
Položení cestičky



- Veďte omezovací drát (2) podle obrázku z hlavní žací plochy (A) k žací ploše (B).
- Při pokládání cestičky do oblouku: položte omezovací drát (2) v délce a = 74 cm (délka: 2x pravítko iMOW®) na začátku a na konci cestičky rovně a v pravém úhlu (90°) k žací ploše.
- Veďte omezovací drát (2) ve směru hodinových ručiček do žací plochy (B) a zpět k cestičce.



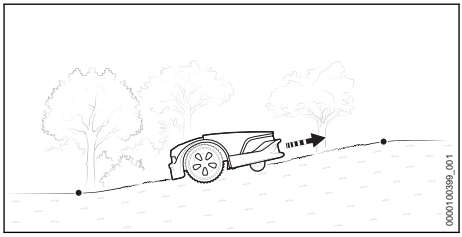
- Veďte omezovací drát (2) v délce 37 cm (délka: 1x pravítko iMOW®) paralelně a těsně vedle sebe, aniž by se omezovací dráty křížily.
- Veďte omezovací drát (2) ve vzdálenosti nejméně 55 cm paralelně ve směru hlavní žací plochy (A).
- Veďte omezovací drát (2) v délce 37 cm (délka: 1x pravítko iMOW®) paralelně a těsně vedle sebe k hlavní žací ploše (A), aniž by se omezovací dráty křížily.
- Při pokládání cestičky do oblouku: položte omezovací drát (2) v délce a = 74 cm (délka: 2x pravítko iMOW®) na začátku a na konci cestičky rovně a v pravém úhlu (90°) k žací ploše.
- Ukončete pokládání drátu na hlavní žací ploše (A).



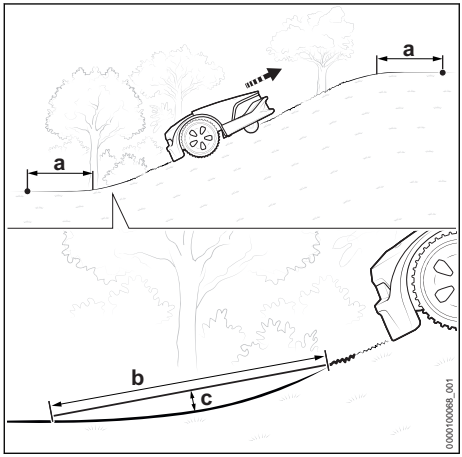
- Veďte vodicí drát (3) na hlavní žací ploše (A) v délce nejméně c = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) rovně a v pravém úhlu (90°) k cestičce.
- Položte vodicí drát uprostřed cestičky.
- Vodicí drát (3) lze vést za cestičkou v délce nejméně d = 2 m rovně a v pravém úhlu (90°) na žací plochu (B).

6.4.12 Stoupání/spády

Robotická sekačka může jezdit a sekat na stoupáních až 45 %. S trakčními koly iMOW® může sekačka jezdit a sekat na stoupáních až 55 %. Trakční kola iMOW® jsou k dispozici jako příslušenství.



- Pokud se na žací ploše nachází stoupání/spád až 27 %: položte omezovací drát běžným způsobem.

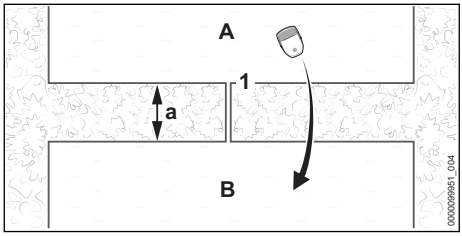


- Pokud se na žací ploše nachází stoupání / spád více než 27 %: před a za stoupáním / spádem položte omezovací drát ve vzdálenosti a = nejméně 1,20 m.
- Aby robotická sekačka byla schopna přejíždět mezi rovinou a stoupáním/spádem, musí být poloměr přechodu vytvořen tak, aby v délce b = 1 m nebyla překročena vzdálenost od země c = 10 cm.

6.4.13 Vedlejší plocha

Robotická sekačka nemůže sama přejet na vedlejší plochu. Na vedlejší plochu musí robotickou sekačku umístit zákazník.

Na vedlejší ploše nesmí být položený žádný vodicí drát.



- Veďte omezovací drát (1) z hlavní plochy (A) na vedlejší plochu (B) a položte ho. Minimální vzdálenost k omezovacím drátům a = 74 cm (délka: 2x pravítko iMOW®)
- Zajistěte, aby délka omezovacího drátu (1) nepřekročila 850 m.
- Veďte omezovací drát (1) paralelně a těsně u sebe zpět k žací ploše (A), aniž by se omezovací dráty křížily.

6.4.14 Malá žací plocha

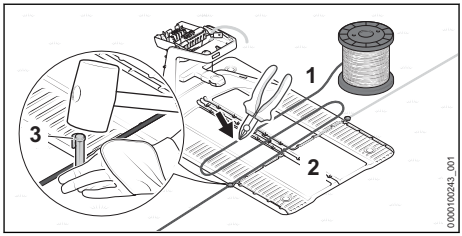
U malé žací plochy, u které je třeba méně než 20 m omezovacího drátu, je nutné použít maloplošný modul STIHL AKM 100.

STIHL AKM 100 stabilizuje signál drátu a je pomocí spojek drátů zapojen do omezovacího drátu.

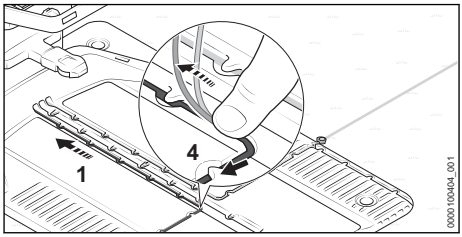
6.5 Ukončení položení omezovacího drátu

6.5.1 Ukončení položení omezovacího drátu

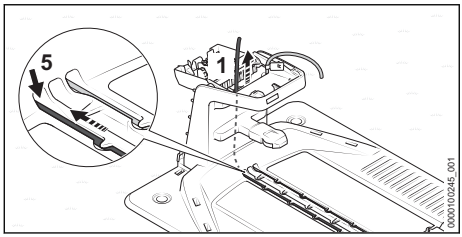
Dobíjecí stanice na okraji žací plochy, dobíjecí stanice na okraji travnaté plochy



- Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (2) fixačním hřebíkem (3).
- Vyměřte omezovacím drátem (1) dvě šířky spodní desky (2) a poté zkraťte omezovací drát (1) kleštěmi na štípání drátu.

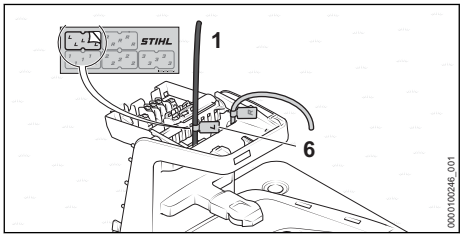


- Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem (4).



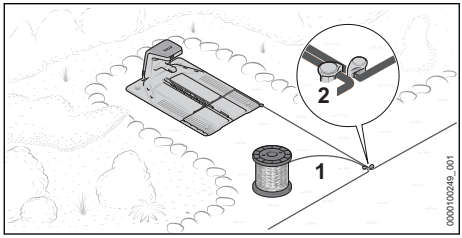
► Zasuňte omezovací drát (1) do levé průchodky (5) a protáhněte ho.

Konec drátu (1) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.

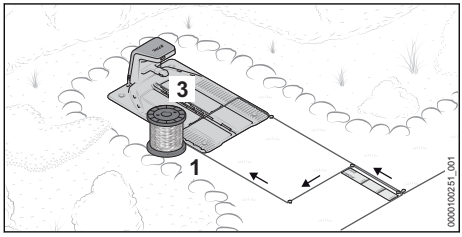


► Označte konec drátu (1) v blízkosti tělesa vhodným značkovačem kabelů (6).

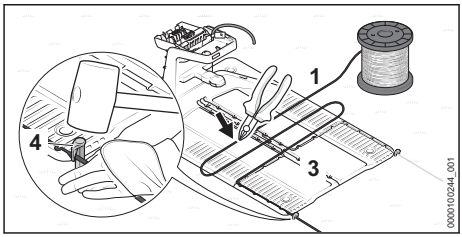
Dobíjecí stanice mimo žací plochu



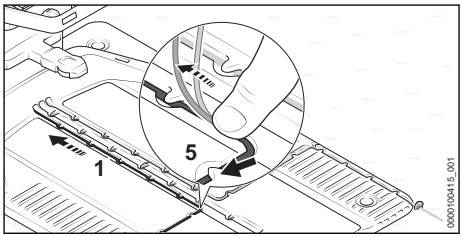
► Veďte omezovací drát (1) těsně vedle již položeného omezovacího drátu a zajistěte ho fixačním hřebíkem (2).



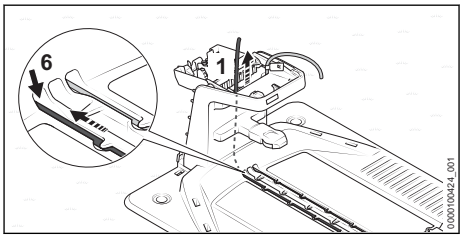
► Veďte omezovací drát (1) těsně a paralelně s druhým omezovacím drátem v délce 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) zpět k dobíjecí stanici, aniž by se omezovací dráty křížily.
► Veďte omezovací drát (1) zpět k okraji a dále ke spodní desce (3).



► Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (3) fixačním hřebíkem (4).
► Vyměřte omezovacím drátem (1) dvě šířky spodní desky (3) a poté zkraťte omezovací drát (1) kleštěmi na štípání drátu.

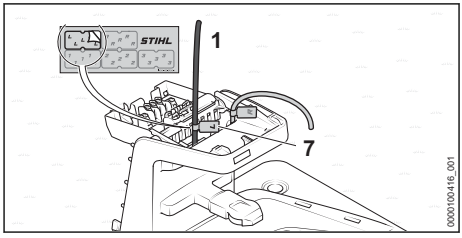


► Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem (5).



► Zasuňte omezovací drát (1) do levé průchodky (6) a protáhněte ho.

Konec drátu (1) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.

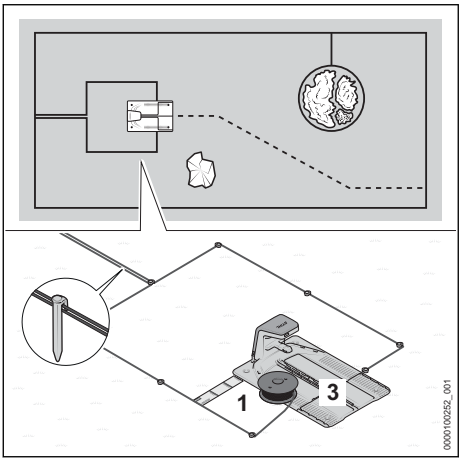


► Označte konec drátu (1) v blízkosti tělesa vhodným značkovačem kabelů (7).

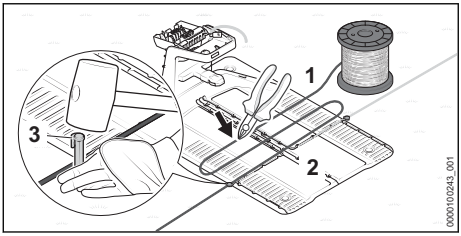
Na závěr uvedení do provozu je bezpodmínečně nutné nastavit startovní bod na žací ploše. V

opačném případě robotická sekačka nedojede na žací plochu. Startovní body a četnost příjezdu k nim lze nastavit v aplikaci „MY iMOW®“.

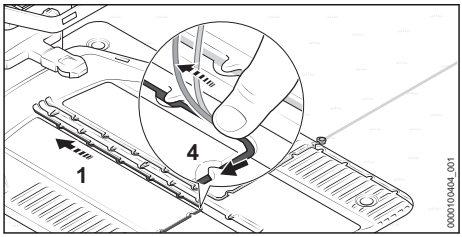
Postavení dobíjecí stanice uprostřed žací plochy



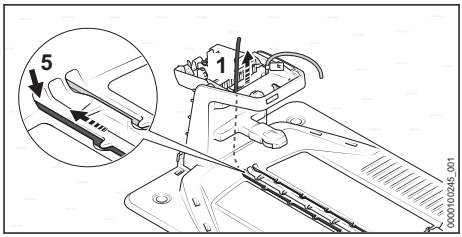
- Veďte omezovací drát (1) těsně vedle již položeného omezovacího drátu.
- Veďte omezovací drát (1) těsně a paralelně s druhým omezovacím drátem zpět k dobíjecí stanici, aniž by se omezovací dráty křížily.
- Veďte omezovací drát (1) ve vzdálenosti nejméně 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) kolem spodní desky (3) směrem dopředu.



- Upevněte omezovací drát (1) přímo na spodní desce (2) fixačním hřebíkem (3).
- Vyměřte omezovacím drátem (1) dvě šířky spodní desky (2) a poté zkraťte omezovací drát (1) kleštěmi na štípání drátu.

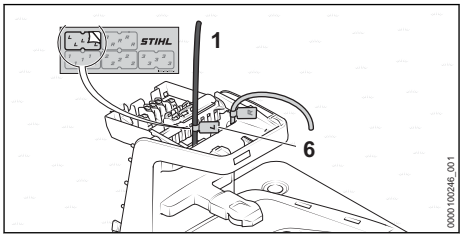


- Položte omezovací drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem (4).



- Zasuňte omezovací drát (1) do levé průchodky (5) a protáhněte ho.

Konec drátu (1) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.



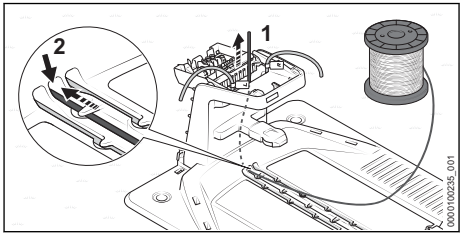
- Označte konec drátu (1) v blízkosti tělesa vhodným značkovačem kabelů (6).

6.6 Položení vodicího drátu

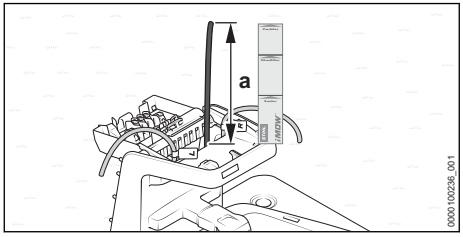
6.6.1 Položení vodicího drátu

Už při položení omezovacího drátu je nutné zohlednit polohu všech vodicích drátů.

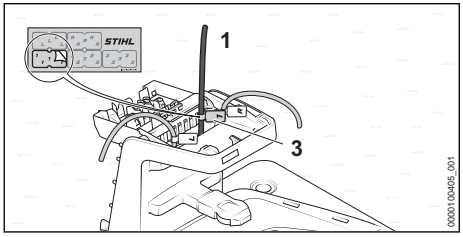
- Zohledněte všeobecná zadání k položení vodicího drátu 🕮 6.4.2.



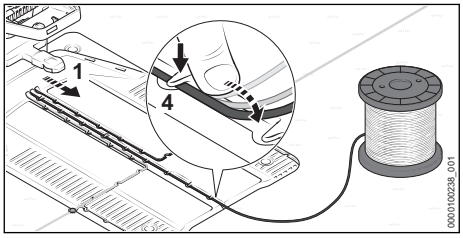
- Zasuňte začátek vodicího drátu (1) do prostřední průchodky (2) a posouvejte jej dále. Vodicí drát (1) je vnitřkem dobíjecí stanice posouván směrem nahoru.



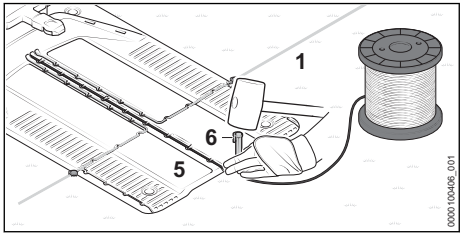
- Posouvejte vodicí drát (1) tak dlouho, až přesahuje směrem nahoru a = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®).



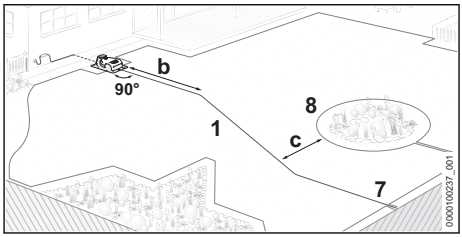
- Označte vodicí drát (1) v blízkosti tělesa vhodným značkovačem kabelů (3).
  Označení později usnadňuje připojení na správnou svorku.



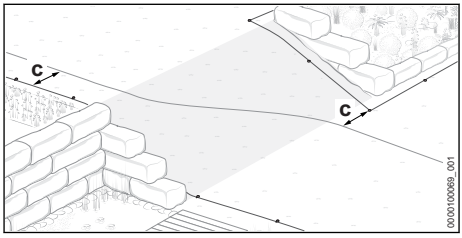
- Položte vodicí drát (1) ve spodní desce tak, aby ležel naplocho v kabelovém kanálu a byl zajištěn háčkem (4).



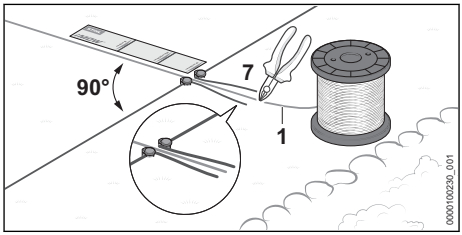
- Upevněte vodicí drát (1) přímo na spodní desce (5) fixačním hřebíkem (6).



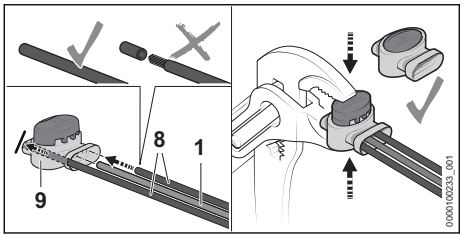
- Veďte vodicí drát (1) v délce b = 2 m rovně a v pravém úhlu (90°) směrem od dobíjecí stanice na žací plochu.
- Veďte vodicí drát (1) ke smyčce drátu (7) na okraji žací plochy. Vzdálenost k obíhajícímu omezovacímu drátu (8) musí být nejméně c = 27,5 cm.



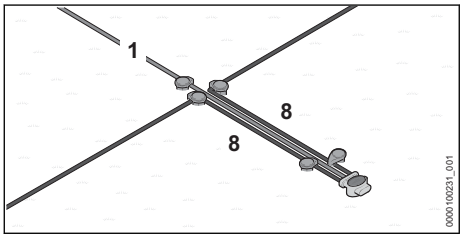
- Na svazích položte vodicí drát diagonálně. Vzdálenost k omezovacímu drátu musí být nejméně c = 27,5 cm.



- Veďte vodicí drát (1) v délce nejméně e = 37 cm (délka: 1x měřítko iMOW®) rovně a v pravém úhlu (90°) ke smyčce drátu (7).
- Veďte vodicí drát (1) středem smyčky drátu (7).
- Odstřihněte vodicí drát (1) na konci smyčky drátu (7) kleštěmi na štípání drátu a zkraťte všechny konce drátu na stejnou délku.



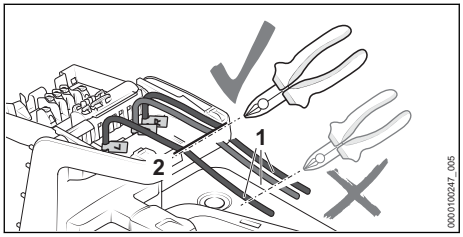
- Zasuňte konce omezovacích drátů (8) a vodicího drátu (1) až k dorazu do spojky drátů (9). Konce drátů se nesmí zaizolovat.
- Stiskněte spojky drátů (1) kleštěmi až k dorazu.



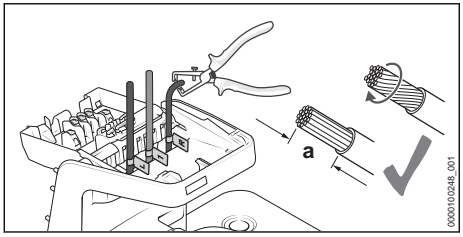
- Veďte omezovací dráty (8) a vodicí drát (1) paralelně a těsně u sebe, aniž by se dráty křížily.
- Upevněte dráty dalšími fixačními hřebíky.

6.7 Elektrické připojení dobíjecí stanice

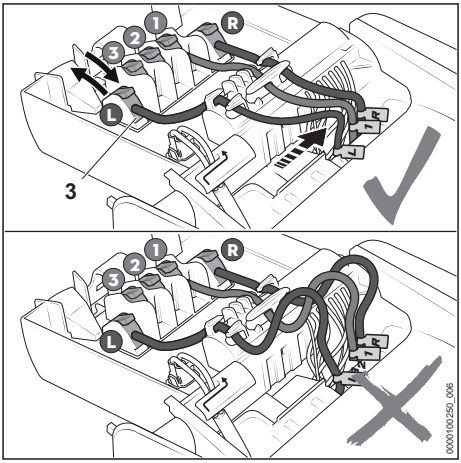
6.7.1 Připojení omezovacího drátu a vodicího drátu



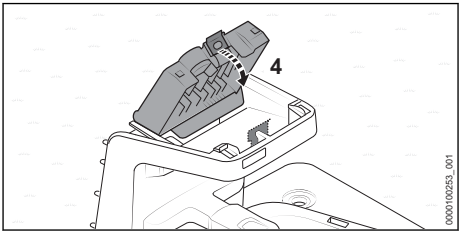
- Napněte lehce konce drátu (1) a kleštěmi na štípání drátu je zkraťte je podél hrany (2).



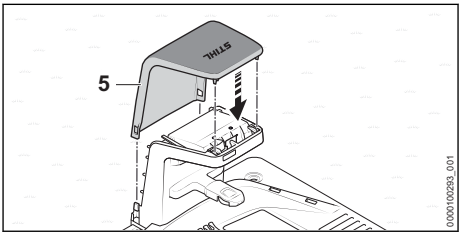
- Odizolujte konce drátu v délce a = 10 mm.
- Zatočte pramence drátu tak, aby neodstávaly žádné jednotlivé pramence drátu.



- Přiřaďte popsané konce drátů k příslušným svorkám.
- Odklopte páčku (3) odpovídající svorky směrem dozadu.
- Zaveďte odizolované konce drátů do příslušné svorky a pro zavření opět sklopte páčku (3) dopředu.
- Zajistěte omezovací dráty a vodicí drát podle obrázku a stlačte je k pravé straně.

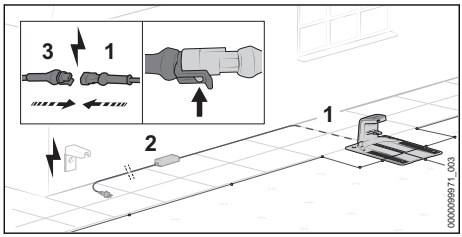


- Odklopte kryt (4) směrem dopředu.
  Kryt (4) se slyšitelně a citelně zajistí.

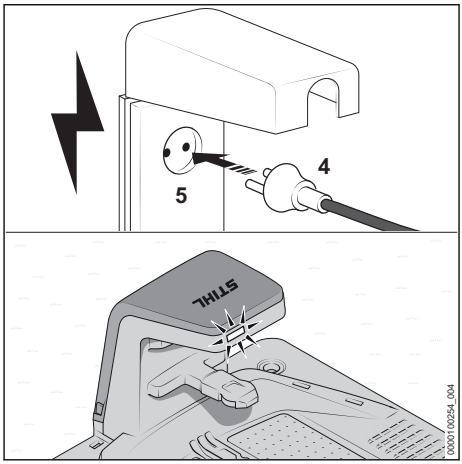


- Nasaďte kryt (5).
  Kryt (5) se slyšitelně zajistí.

6.7.2 Položení nabíjecího kabelu a připojení napájecího adaptéru



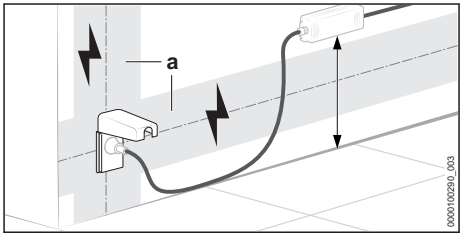
- ► Položte nabíjecí kabel (1) ke stanovišti napájecího adaptéru (2).
- ► Stanoviště pro napájecí adaptér (2) zvolte tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  - – Napájecí adaptér (2) a připojovací kabel se nachází mimo žací plochu.
  - – V dosahu napájecího adaptéru (2) se nachází vhodná zásuvka.
  - – Napájecí adaptér (2) leží na rovném a ne trvale vlhkém podkladu.
  - – V případě, že by napájecí adaptér (2) mohl být déle vystaven trvajícímu vlhku, je umístěný vyvýšeně nad zemí.
  - – Pokud je to možné: stanoviště je chráněné před povětrnostními vlivy a stíněné.
- ► Uložte nabíjecí kabel tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  - – Nabíjecí kabel (1) se nachází mimo žací plochu.
  - – Nabíjecí kabel (1) je uložen tak, aby o něj osoby nemohly zakopnout.
  - – Nabíjecí kabel (1) není napnutý nebo zapletený.
  - – Nabíjecí kabel (1) je kompletně odvinutý a neleží pod dobíjecí stanicí.
  - – Nabíjecí kabel (1) neleží na trvale vlhkém podkladu.
- ► Nabíjecí kabel (1) spojte s konektorem (3) napájecího adaptéru (2) tak, aby kompletně zacvaknul.



- ► Zasuňte síťový konektor (4) do správně nainstalované zásuvky (5).
  Světlo LED na dobíjecí stanici svítí zeleně.

6.7.3 Montáž napájecího adaptéru na stěnu

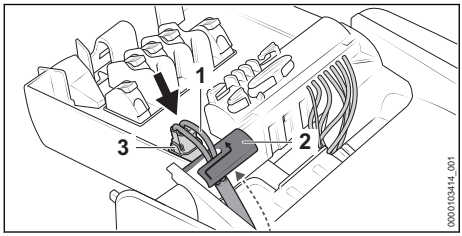
Napájecí adaptér je možné namontovat na stěnu.



- ► Namontujte napájecí adaptér tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
  - – Je použit vhodný připevňovací materiál.
  - – Napájecí adaptér je ve vodorovné poloze. Jsou dodrženy následující vzdálenosti:
    - – Napájecí adaptér se nachází mimo oblast (a) případných elektroinstalací.
    - – V dosahu napájecího adaptéru se nachází vhodná zásuvka.
  - – Pokud je to možné: stanoviště je chráněné před povětrnostními vlivy a stíněné.

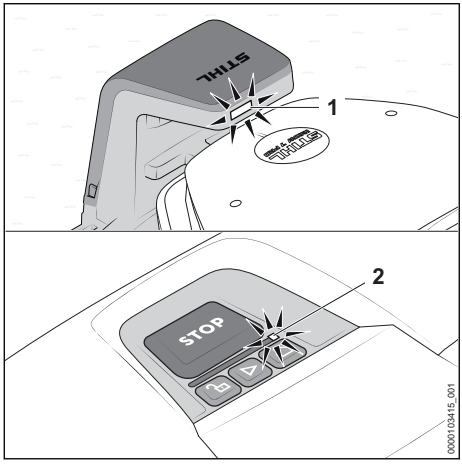
6.8 Nabíjení robotické sekačky

6.8.1 Nabíjení robotické sekačky



► Zasuňte robotickou sekačku až k dorazu do dobíjecí stanice.
Robotická sekačka provede spuštění systému a začne se nabíjet.

Délka doby nabíjení závisí na různých vlivech, např. na teplotě akumulátoru nebo na teplotě okolí. Aby se dosáhlo optimálního výkonu, dbejte na dodržování doporučených teplotních mezí, 🕮 17.7.

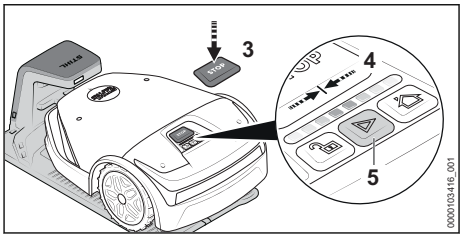


Dioda LED (1) na dobíjecí stanici bliká bíle. Na světelném pásu robotické sekačky bliká jedna dioda LED (2) bíle.

Po prvním nabití se robotická sekačka v budoucnu nabíjí automaticky, jakmile se po skončení žacího procesu vrátí do dobíjecí stanice.

Energeticky efektivní nabíjení

Pro co nejefektivnější nabíjení akumulátoru robotické sekačky je možné kromě nabíjecí funkce deaktivovat všechny nepotřebné doplňkové funkce robotické sekačky a dobíjecí stanice.



► Pokud jsou v aplikaci „MY iMOW®“ aktivovány „Přístupové funkce“: deaktivujte „Přístupové funkce“.

Stiskněte po sobě následující kombinaci tlačítek:
► Stiskněte „STOP“ (3).
Robotická sekačka se zastaví a zablokuje
► Stiskněte „STOP“ (3) a držte je stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás (4) rozsvítí červeně.
► Stiskněte „STOP“ (3).
Světelný pás (4) dvakrát blikne. Je aktivováno blokování robotické sekačky.
► Stiskněte „STOP“ (3) a držte je stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás (4) rozsvítí červeně a následně blikne dvakrát červeně. Je aktivován režim „Energeticky efektivní nabíjení“. Akumulátor robotické sekačky se zcela nabije. Všechny doplňkové funkce jsou deaktivovány.

Po procesu nabíjení je nutné robotickou sekačku aktivovat, aby byla robotická sekačka opět připravená k provozu:
► Stiskněte tlačítko „START“ (5).
Robotická sekačka je připravena k provozu.

7 Připojení rádiového rozhraní Bluetooth®

7.1 Zřízení rádiového rozhraní Bluetooth®

Robotická sekačka vysílá pravidelně signál Bluetooth® ke spojení s mobilními koncovými zařízeními.

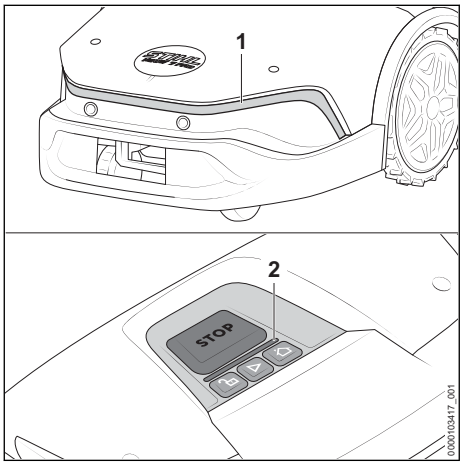
Aby bylo možné robotickou sekačku používat, musí být bezdrátové rozhraní Bluetooth®-zabezpečeno prostřednictvím aplikace „MY iMOW®“ heslem.
► Stáhněte si aplikaci „MY iMOW®“ v App Store mobilního koncového zařízení a vytvořte si účet.
► Přidejte robotickou sekačku k účtu.

- ► Postupujte podle pokynů na obrazovce a zabezpečte rádiové rozhraní Bluetooth® heslem.
  Po zadání hesla je mobilní koncové zařízení autorizováno k ovládání a konfiguraci robotické sekačky.

Další mobilní koncové zařízení je možné autorizovat pouze po zadání zvoleného hesla. Robotická sekačka je tímto způsobem chráněna proti neoprávněnému přístupu.

8 Světelný vzor na robotické sekačce a dobíjecí stanici

8.1 Světelné pásy na robotické sekačce



Světelné pásy (1 a 2) zobrazují stav robotické sekačky a poruchy.

Přední světelný pás (1) je aktivní jen při změně stavu a rozsvítí se na 20 sekund.
Bílý světelný vzor:
– Žádný aktivní žací proces.
– Jedna dioda LED vně vpravo pulzuje bíle: robotická sekačka je v dobíjecí stanici a je připravena k provozu.
– Jedna dioda LED vně vpravo bliká bíle: robotická sekačka je v dobíjecí stanici a nabíjí se.

Zelený světelný vzor:
– Je aktivní žací proces.
– Zadní světelný pás (2) zobrazuje pokrok v žacím procesu.

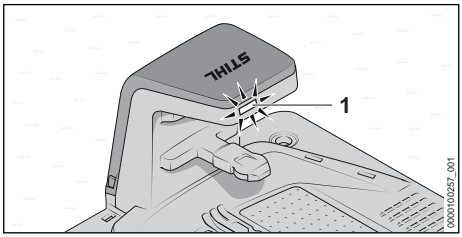
Červený světelný vzor:
– Jedna dioda LED vně vpravo pulzuje červeně: je aktivní blokace stroje.
– Poruchové hlášení.

Modrý světelný vzor – na zadním světelném pásu (2):
– Robotická sekačka přijímá aktualizaci systému.

Bílé diody rozsvěcující se plynule zleva doprava:
– Robotická sekačka provádí restart nebo kontroluje svůj systém.

Pokud je přes aplikaci „MY iMOW®“ aktivována „Okolní animace“, svítí přední světelný pás (1) trvale bíle, když je robotická sekačka v pohybu. Při změně stavu se „Okolní animace“ na 20 sekund překryje.

8.2 Dioda LED na dobíjecí stanici



Dioda LED (1) signalizuje stav dobíjecí stanice a poruchy.
Dioda LED (1) svítí bíle:
– Dobíjecí stanice je připravena k provozu.

Dioda LED (1) bliká bíle:
– Robotická sekačka se nabíjí.

Dioda LED (1) pulzuje bíle:
– Robotická sekačka je v dobíjecí stanici a je připravena k provozu.

Dioda LED (1) svítí zeleně:
– Robotická sekačka není v dobíjecí stanici a dobíjecí stanice funguje správně.

Dioda LED (1) svítí červeně:
– Došlo k poruše.

Dioda LED (1) svítí modře:
– Komunikace s robotickou sekačkou.

Použití dobíjecí stanice v týmu

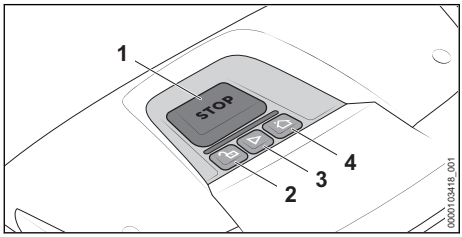
Při použití v týmu je indikace stavu dobíjecí stanice rozšířena o následující světelný vzor:
Dioda LED (1) svítí zeleně:
– Robotická sekačka není v dobíjecí stanici.
– Jedná se o hlavní dobíjecí stanici (tým 1)
– Vodicí dráty a omezovací drát jsou správně položené a připojené a přiřazení robotické sekačky k dobíjecí stanici bylo úspěšné.

Dioda LED (1) pulzuje zeleně:
– Robotická sekačka není v dobíjecí stanici.
– Jedná se o dobíjecí stanici (tým 2) nebo (tým 3).

– Vodicí dráty a omezovací drát jsou správně položené a připojené a přiřazení robotické sekačky k dobíjecí stanici bylo úspěšné.

9 Obsluha a nastavení robotické sekačky

9.1 Ovládací panel



Tlačítky (1 až 4) lze ovládat základní funkce robotické sekačky. Úplný rozsah funkcí je dostupný přes aplikaci „MY iMOW®“.

Spuštění žacího procesu
- ▸ Stiskněte „START“ (3).
  Robotická sekačka spustí žací proces a poté se automaticky vrátí zpět k dobíjecí stanici.

Zastavení žacího procesu a zablokování robotické sekačky
- ▸ Stiskněte „STOP“ (1).
  Robotická sekačka a žací lišta se zastaví.
  Robotická sekačka se zablokuje.

Odeslání robotické sekačky k dobíjecí stanici
- ▸ Stiskněte „DOMŮ“ (4).
  Robotická sekačka odjede zpět k dobíjecí stanici.

Odblokování robotické sekačky
- ▸ Stiskněte „ZÁMEK“ (2).
- ▸ Stiskněte zobrazenou kombinaci tlačítek.

Vyvolání informací
- ▸ Stiskněte „ZÁMEK“ (2).
  Robotická sekačka vydává akustické informace o aktuálním stavu.

9.2 Aplikace „MY iMOW®“

Ke komfortnímu používání robotické sekačky je zapotřebí aplikace „MY iMOW®“. Prostřednictvím aplikace „MY iMOW®“ lze robotickou sekačku obsluhovat a provádět nastavení.

Robotickou sekačku lze prostřednictvím bezdrátového síťového připojení (WiFi) a mobilního rádiového připojení nebo přes Bluetooth® propojit s mobilním koncovým zařízením. Ze stolního počítače je možné prostřednictvím aplikace „MY iMOW®“ robotickou sekačku obsluhovat a provádět nastavení.

Hlavní funkce
- Spuštění a zastavení žacího procesu
- Žací plán
  - Nastavení doby sečení[15] (prostřednictvím asistenta nebo ručně).
  - Nastavení startovních bodů (volitelné)
  - Volba zón (volitelné)
- Nastavení rozhraní
- Přístup ke stroji
  - Zřízení ochrany kódem PIN
  - Nastavení domácího pásma
  - Nastavení alarmu
- Zapnutí optimalizace okraje
- Provedení kontroly drátového signálu
- Zapnutí okolní animace
- Zapnutí upomínky „Kontrola čepelí“
- Dálkový přístup k robotické sekačce prostřednictvím bezdrátového síťového připojení (WiFi)
- Dálkový přístup k robotické sekačce prostřednictvím mobilního rádiového spojení
- Podpora

Použití robotické sekačky v týmu
Pro týmový provoz je pro robotické sekačky nutné provést následující nastavení:
- Stanovení výšky sečení
- Vytvoření žacího plánu a časové zóny
- Nastavení dešťového čidla
- Definice startovní vzdálenosti

Nastavení žacího plánu, výšky sečení a časové zóny musí být pro všechny robotické sekačky v týmu stejné. Nastavení se musí provést jednotlivě pro každou robotickou sekačku.

V aplikaci „MY iMOW®“ jsou v týmové funkci omezena následující nastavení:
- Kontrola signálu drátu (možné pouze s robotickou sekačkou, která je spojená s hlavní dobíjecí stanicí (tým 1))

V aplikaci „MY iMOW®“ nejsou v týmové funkci dostupná následující nastavení:
- Výběr zón
- Nastavení startovních bodů

[15] Doba sečení musí být vždy přizpůsobena místním podmínkám a počasí. Aby se v trávníku nevytvářely stopy, pomůže snížit dobu sečení v době slabého růstu trávy. Nenechávejte robotickou sekačku sekat za mrazivého počasí, aby nedošlo k poškození trávníku.

Informace o integraci do domácí sítě

iMOW® lze pro zvýšení bezpečnosti dat integrovat do domácí sítě odděleně od osobních zařízení. Současné WLAN routery nabízejí možnost zřízení separátní doplňkové sítě, např. sítě Wi-Fi pro zařízení IoT nebo sítě WLAN pro hosty. V této síti neexistuje žádné spojení s osobními daty a zařízeními.

Připojení WLAN musí být chráněna heslem. Heslo nesmí být předáváno třetím osobám.

Možnost zřízení WLAN připojení a funkčnost routeru závisí na výrobci routeru.

9.3 STIHL connected

Nejdůležitější nastavení je možné provést na stolním počítači přes portál STIHL connected nebo v mobilním koncovém zařízení prostřednictvím aplikace STIHL connected.

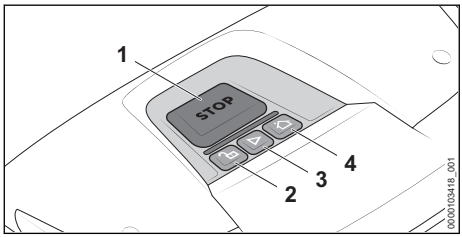
Robotickou sekačku lze prostřednictvím bezdrátového síťového připojení (WiFi) a mobilního rádiového připojení propojit se stolním počítačem nebo mobilním koncovým zařízením.

Funkční rozsah je oproti aplikaci „MY iMOW®“ částečně omezený.

Hlavní funkce

– Správa vozového parku
– Spuštění a zastavení žacího procesu
– Žací plán
– Nastavení rozhraní
– Stav, analýza a reporting
– Dálkový přístup k robotické sekačce prostřednictvím bezdrátového síťového připojení (WiFi)
– Dálkový přístup k robotické sekačce prostřednictvím mobilního rádiového spojení
– Podpora

9.4 Použití ochrany kódem PIN



Tlačítka (3 a 4) je možné chránit pomocí kódu PIN. Je-li aktivní ochrana kódem PIN, není možné robotickou sekačku ovládat přímo tlačítky. Ochrana kódem PIN se nastavuje přes aplikaci „MY iMOW®“.

Na tlačítka „STOP“ (1) a „ZÁMEK“ (2) se ochrana kódem PIN nevztahuje. Robotickou sekačku je možné zastavit i s aktivní ochranou kódem PIN.

Obsluha robotické sekačky s aktivní ochranou kódem PIN

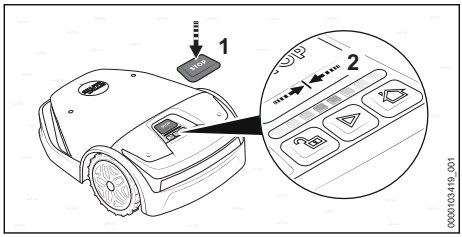
- ► Stiskněte „STOP“ (1).
- ► Stiskněte „ZÁMEK“ (2).
- ► Stiskněte osvětlené tlačítko „START“ (3) nebo „DOMŮ“ (4).
- ► Zadejte kód PIN pomocí osvětlených tlačítek (2 až 4).
  Při správném zadání je ochrana kódem PIN na 60 sekund zrušena.
- ► Stiskněte požadované tlačítko pro spuštění žacího procesu (3) nebo odeslání robotické sekačky do dobíjecí stanice (4).
  Pokud se nestiskne žádné tlačítko nebo se zadá nesprávný PIN, robotická sekačka pokračuje po 60 sekundách v aktuální akci.

10 Zastavení robotické sekačky a aktivace blokace stroje

10.1 Zastavení robotické sekačky a aktivace blokace stroje

VAROVÁNÍ

- Pokud robotická sekačka není zastavena a přes aktivaci blokace stroje není uvedena do stavu klidu podle popisu v tomto návodu k použití, může se robotická sekačka neúmyslně zapnout a uvést do pohybu. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Během přepravy, uložení, čištění, údržby, opravy nebo při změněném nebo neobvyklém chování robotickou sekačku zastavte a aktivujte blokaci stroje.



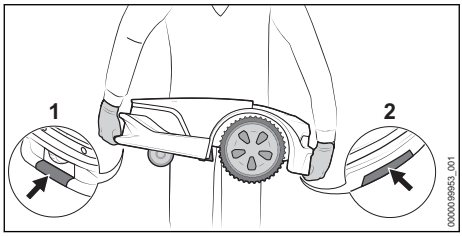
- Stiskněte „STOP“ (1).
  Robotická sekačka se zastaví a zablokuje.
- Stiskněte „STOP“ (1) a držte je stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás (2) rozsvítí červeně.
- Stiskněte „STOP“ (1).
  Světelný pás (2) dvakrát blikne. Je aktivováno blokování robotické sekačky. Robotickou sekačku lze přepravovat, skladovat, čistit nebo na ní provádět údržbu.

11 Přeprava

11.1 Přeprava robotické sekačky

- Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.

Přenášení robotické sekačky



- Noste pracovní rukavice z odolného materiálu.
- Přenášejte robotickou sekačku za přední hmatec (1) a zadní hmatec (2).

Přeprava robotické sekačky ve vozidle

- Zajistěte robotickou sekačku tak, aby se nemohla převrátit a nemohla se pohnout.

11.2 Přeprava akumulátoru

Akumulátor je zabudovaný v robotické sekačce a demontovat jej smí pouze odborný prodejce STIHL.

- Zajistěte, aby byl akumulátor ve stavu odpovídajícím bezpečnosti.
- Akumulátor zabalte tak, aby se v balení nemohl pohybovat.
- Balení zajistěte tak, aby se nemohlo pohybovat.

Akumulátor podléhá požadavkům pro přepravu nebezpečných nákladů. Akumulátor je zařazen jako UN 3480 (lithium-iontové baterie) a byl přezkoušen podle manuálu UN Zkoušky a kritéria, díl III, podkapitola 38.3.

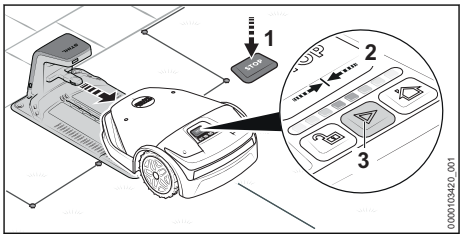
Přepravní předpisy jsou uvedené na adrese www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Skladování

12.1 Příprava robotické sekačky k uskladnění

Při delších provozních přestávkách, např. v zimním období, doporučuje společnost STIHL robotickou sekačku uvést do „zimního spánku“. „Zimní spánek“ deaktivuje všechny nepotřebné doplňkové funkce robotické sekačky a zajišťuje nízké vybíjení akumulátoru.

- Pokud jsou v aplikaci „MY iMOW®“ aktivovány „Přístupové funkce“: deaktivujte „Přístupové funkce“.
- Pokud je stav nabití robotické sekačky nižší než 50 %: nabijte robotickou sekačku, až je stav nabití více než 50 %.



- Vyjměte robotickou sekačku z dobíjecí stanice.

Stiskněte po sobě následující kombinaci tlačítek:

- Stiskněte „STOP“ (1).
  Robotická sekačka se zastaví a zablokuje.
- Stiskněte „STOP“ (1) a držte je stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás (2) rozsvítí červeně.
- Stiskněte „STOP“ (1).
  Světelný pás (2) dvakrát blikne. Je aktivováno blokování robotické sekačky.
- Stiskněte „STOP“ (1) a držte je stisknuté tak dlouho, až se celý světelný pás (2) rozsvítí červeně a následně blikne dvakrát červeně. Je aktivován režim „Zimní spánek“. Všechny doplňkové funkce jsou deaktivovány.

Po zimní přestávce je nutné robotickou sekačku aktivovat, aby byla robotická sekačka opět připravená k provozu:

- Postavte robotickou sekačku na žací plochu.

► Stiskněte „START“ (3).
Režim „Zimní spánek“ je deaktivován a robotická sekačka je opět připravena k provozu.

12.2 Skladování robotické sekačky

► Robotickou sekačku skladujte tak, aby byly splněny níže uvedené podmínky:
– Robotická sekačka je mimo dosah dětí.
– Robotická sekačka je čistá a suchá.
– Robotická sekačka je v uzavřeném prostoru.
– Akumulátor robotické sekačky je nabitý.
– Robotická sekačka není skladována mimo udávané teplotní rozsahy, 🕮 17.6.
– Robotická sekačka se nemůže převrátit.
– Robotická sekačka se nemůže posunout.
– Robotická sekačka stojí vodorovně na kolech.
– Na robotické sekačce nejsou odloženy žádné předměty.

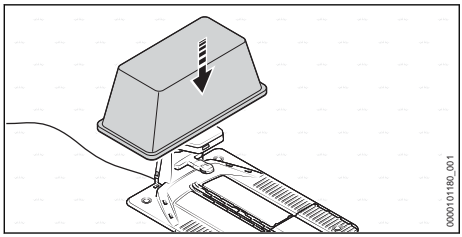
Robotická sekačka může být také skladována v nástěnném držáku. Nástěnný držák je dostupný jako příslušenství.

UPOZORNĚNÍ

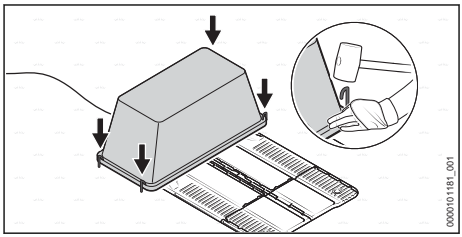
■ Pokud robotická sekačka není skladována podle popisu v tomto návodu k použití, může dojít k jejímu úplnému vybití a nevratnému poškození.
► Před uskladněním nabijte akumulátor robotické sekačky.

12.3 Skladování dobíjecí stanice, nabíjecího kabelu a napájecího adaptéru

Při delších provozních přestávkách, např. v zimním období může dobíjecí stanice, nabíjecí kabel a napájecí adaptér zůstat na žací ploše.
► Vytáhněte síťový konektor napájecího adaptéru ze zásuvky.
► Zajistěte ochranu síťového konektoru před povětrnostními vlivy.
► Vyčistěte všechny komponenty.



► Dobíjecí stanici zakryjte např. velkým vědrem nebo vaničkou.



► Vědro nebo vaničku zajistěte kotvícími kolíky v zemi.

Demontáž dobíjecí stanice, nabíjecího kabelu a napájecího adaptéru

Dobíjecí stanici, nabíjecí kabel a napájecí adaptér lze rovněž demontovat, pokud je chcete skladovat na nástěnném držáku, který je nabízen jako příslušenství, nebo pokud není možné zakrytí.
► Vytáhněte síťový konektor napájecího adaptéru ze zásuvky.
► Vyčistěte všechny komponenty.
► Odpojte nabíjecí kabel od dobíjecí stanice a napájecího adaptéru a sviňte jej.
► Demontujte napájecí adaptér a sviňte připojovací kabel.
► Odpojte omezovací drát a vodicí drát od dobíjecí stanice.
► Na ochranu před korozí potřete konce drátů mazivem a zajistěte jejich ochranu před povětrnostními vlivy.
► Demontujte dobíjecí stanici.

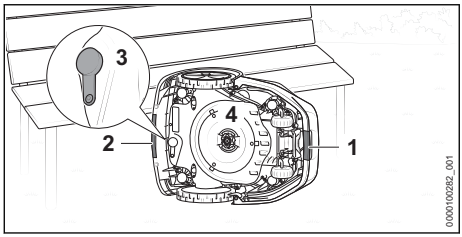
13 Čištění

13.1 Čištění robotické sekačky

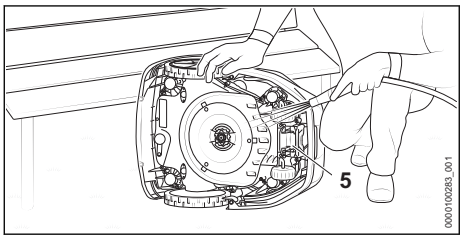
⚠ VAROVÁNÍ

■ Břity čepelí jsou ostré. Uživatel se může pořezat.
► Používejte pracovní rukavice z odolného materiálu.

Robotickou sekačku pravidelně čistěte. Interval čištění závisí na podmínkách používání a může být ovlivněn vlhkostí, druhem trávy a jejím vzrůstem.
► Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.



- ► Uchopte robotickou sekačku za přední hmatec (1) a zadní hmatec (2).
- ► Postavte robotickou sekačku bočně a zajistěte ji proti převrácení.
- ► Zkontrolujte správné usazení a případné poškození zátky (3) diagnostické zdířky.
- ► Pokud je nožový kotouč (4) silně znečištěný: demontujte nožový kotouč (4).



- ► Nečistoty uvolněte dřevěnou tyčí nebo měkkým kartáčem. V případě potřeby použijte pH neutrální čisticí prostředek. STIHL doporučuje STIHL Multiclean.
- ► Uvolněné nečistoty omyjte jemným proudem vody.
- ► Spodní stranu robotické sekačky vyčistěte vlhkým hadrem.
- ► Vyčistěte čepele a nožový kotouč.
  Pro dobrý výsledek sečení a provoz bez poruch musí být čepele volně pohyblivé.
- ► Vyčistěte nabíjecí kontakty (5) vlhkým hadrem.
- ► Vyčistěte kryt a ovládací panel vlhkým hadrem.

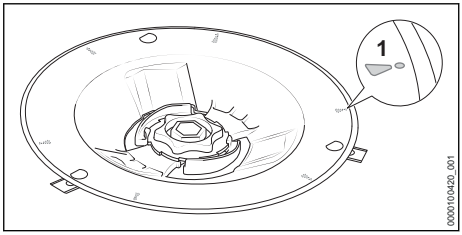
13.2 Čištění dobíjecí stanice, napájecího adaptéru, nabíjecího kabelu a konektorových spojů

- ► Vytáhněte síťový konektor napájecího adaptéru ze zásuvky.
- ► Vyčistěte dobíjecí stanici, napájecí adaptér a nabíjecí kabel vlhkým hadrem.
  - ► V případě potřeby: usazené nečistoty uvolněte měkkým kartáčem.
- ► Konektorové spoje vyčistěte suchou tkaninou bez chloupků.
  - ► V případě potřeby: usazené nečistoty uvolněte štětečkem.

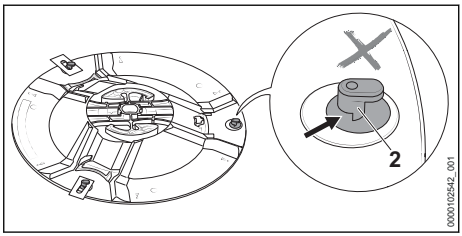
14 Údržba a výměna čepelí

14.1 Optická kontrola

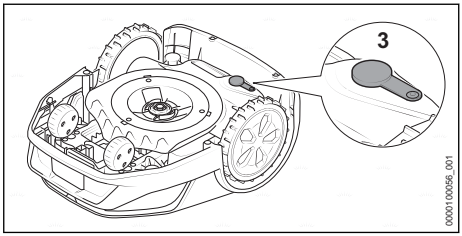
- ► U robotické sekačky pravidelně kontrolujte následující:
  - – Čistota nabíjecích kontaktů
  - – Kontrola krytu a ochranné lišty z hlediska poškození
  - – Kontrola snadné pohyblivosti kol
    Kontrola čepelí z hlediska poškození, opotřebení, prasklin a lehkosti chodu.
    - – Čepele lze používať obvykle po dobu více týdnů. Trvanlivost čepelí může být silně ovlivněna nastavenou dobou sečení, vlastnostmi sečené trávy, vzrůstem travního porostu, výskytem písku, větví nebo listí na sečené ploše.



  - – Kontrola nožového kotouče z hlediska poškození a opotřebení.
    - – Pokud jsou značky opotřebení (1) prodřené a vznikly otvory, vyměňte žací lištu.



  - – Kontrola čepů ve tvaru L (2) z hlediska poškození a opotřebení.
    - – Pokud jsou čepy ve tvaru L (2) opotřebované více než z poloviny, vyměňte žací lištu.



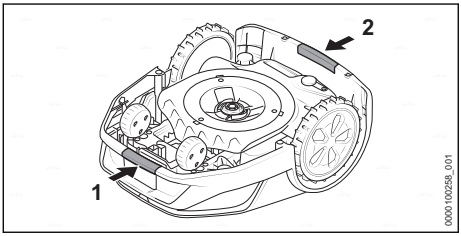
– Zkontrolujte správné usazení a případné poškození zátky (3) diagnostické zdířky.

14.2 Výměna čepelí

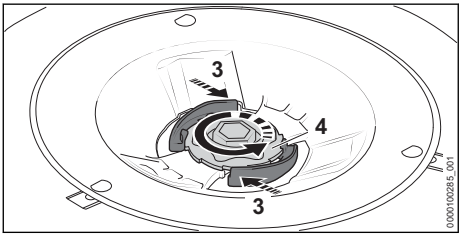
VAROVÁNÍ

- Břity čepelí jsou ostré. Uživatel se může pořezat.
  - ► Používejte pracovní rukavice z odolného materiálu.

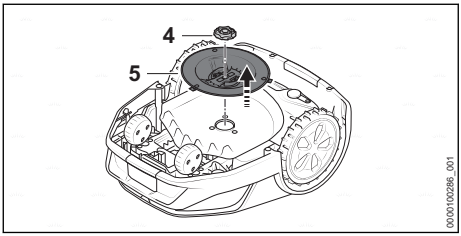
► Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.



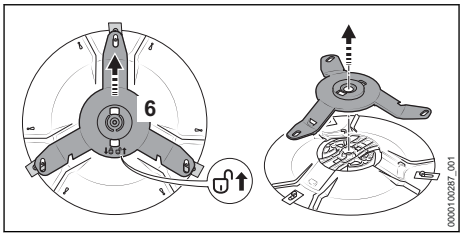
► Uchopte robotickou sekačku za přední hmatec (1) a zadní hmatec (2).
► Otočte robotickou sekačku na zadní stranu.



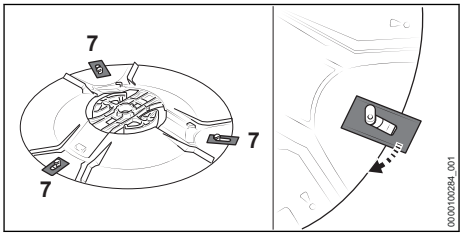
► Stiskněte a podržte páčky (3).
► Otáčejte maticí (4) proti směru hodinových ručiček tak dlouho, až lze matici sejmout.



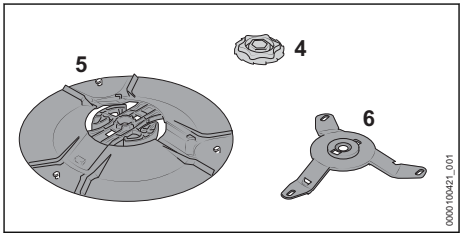
► Sejměte matici (4).
► Sejměte nožový kotouč (5).



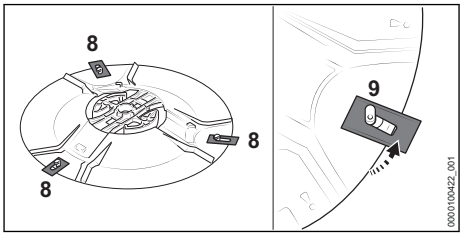
► Posuňte nosič nožů (6) ve směru šipky 🔓. Nosič nožů (6) se odjistí.
► Sejměte nosič nožů (6).



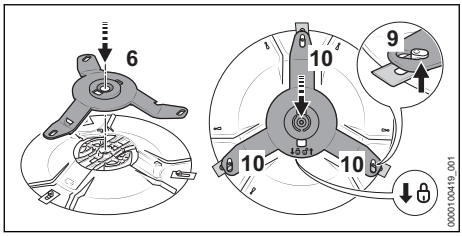
► Vyvěste všechny staré čepele (7).



► Vyčistěte nožový kotouč (5), nosič nožů (6) a matici (4).



► Zavěste nové čepele (8). Vsaďte na každý čep ve tvaru L (9) pouze jednu čepel. Vyrovnání čepelí je libovolné. Čepele se mohou volně pohybovat kolem čepu ve tvaru L.



- Nasaďte nosič nožů (6).
- Posuňte nosič nožů (6) ve směru šipky a zajistěte, aby byla všechna tři ramena (10) umístěna pod čepy ve tvaru L (9).
  Nosič nožů (6) je zajištěný.
- Nasaďte nožový kotouč (5) na robotickou sekačku.
- Našroubujte matici (4) ve směru hodinových ručiček.
- Matici (4) pevně utáhněte ve směru hodinových ručiček.
  Páčky (3) se slyšitelně zajistí.

15 Oprava

15.1 Oprava robotické sekačky, akumulátoru, žací lišty, dobíjecí stanice a napájecího adaptéru

Uživatel nemůže sám provádět opravy na robotické sekačce, akumulátoru, dobíjecí stanici a napájecím adaptéru.

Poškozené nebo opotřebované čepele a žací lištu je možné vyměnit.

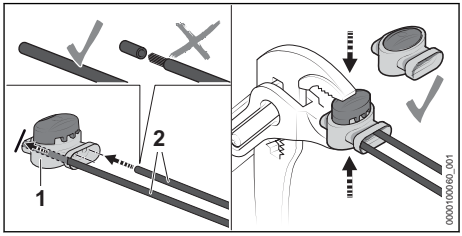
- V případě poškození robotické sekačky, akumulátoru, dobíjecí stanice, nabíjecího kabelu, napájecího adaptéru nebo připojovacího kabelu: robotickou sekačku, akumulátor, dobíjecí stanici, nabíjecí kabel, napájecí adaptér nebo síťový kabel nepoužívejte a vyhledejte odborného prodejce STIHL.
- Pokud je některá čepel opotřebovaná nebo poškozená:
  - Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.
  - Vyměňte všechny čepele. Čepele není možné přebrousit.
- Pokud jsou nožový kotouč nebo čepy ve tvaru L na nožovém kotouči opotřebované nebo poškozené:
  - Zastavte robotickou sekačku a aktivujte blokaci stroje.
  - Vyměňte žací lištu.
- V případě nečitelných nebo poškozených štítků s upozorněními: nechte štítky s upozorněními vyměnit od odborného prodejce STIHL.

15.2 Prodloužení nebo oprava omezovacího drátu a vodicího drátu

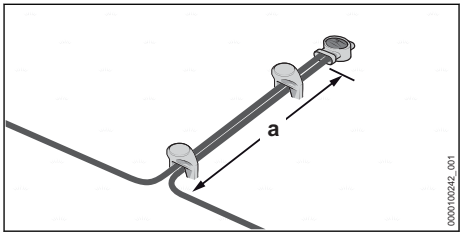
Omezovací drát nebo vodicí drát lze prodloužit nebo opravit pomocí spojek drátů.

Spojky drátů jsou naplněny gelem, aby se zabránilo předčasnému opotřebení nebo korozi konců drátů.

- Zajistěte, aby celková délka omezovacích drátů nepřekročila maximální délku 850 m.



- Zasuňte konce drátů (2) do spojky drátů (1). Konce drátů se nesmí zaizolovat.
- Stiskněte spojky drátů (1) kleštěmi až k dorazu.



- Veďte omezovací dráty nejméně v délce a = 5 cm paralelně a těsně u sebe, aniž by se omezovací dráty křížily.

16 Odstranění poruch

16.1 Odstranění poruch robotické sekačky

Nejčastější poruchy jsou zobrazeny v aplikaci „MY iMOW®“ a červeným světelným vzorem na robotické sekačce nebo dobíjecí stanici.

Pro odstranění poruch postupujte následovně:

► Postupujte podle pokynů v aplikaci „MY iMOW®“.
nebo
► Stiskněte tlačítko „ZÁMEK“ na ovládacím panelu a postupujte podle akustických pokynů.

Porucha	Světelný pás na robotické sekačce nebo dobíjecí stanici	Příčina	Odstranění závady
Robotická sekačka přeruší zřizování týmové funkce.	Světelný pás 2x červeně blikne.	Na robotické sekačce jsou již k dispozici nastavení, která negativně ovlivňují týmovou funkci.	► Obnovte v aplikaci „MY iMOW®“ standardní nastavení robotické sekačky.
		Nebylo dodrženo pořadí ke zřízení týmové funkce.	► Obnovte v aplikaci „MY iMOW®“ standardní nastavení všech robotických sekaček. ► Zřiďte týmovou funkci v sestupném pořadí, 🕮 5.7.2.
		V omezovacím drátu nebo vodicím drátu došlo k poruše.	► Zajistěte, aby omezovací drát a vodicí drát byly nepoškozené. ► Zajistěte, aby byl omezovací drát nebo vodicí drát správně připojený k dobíjecí stanici, 🕮 5.6.1. ► Zajistěte, aby byly omezovací drát a vodicí drát správně připojeny ke spojce drátů, 🕮 5.5.1.
		Je aktivována ochrana kódem PIN na robotické sekačce.	► Deaktivujte ochranu kódem PIN v aplikaci „MY iMOW®“.
Robotická sekačka zůstane stát během jízdy zpět k dobíjecí stanici.		Akumulátor je vybitý.	► Zajistěte, aby omezovací drát nepřekročil maximální délku, 🕮 17.1. ► Optimalizujte položení vodicího drátu. ► Položte na žací ploše další vodicí drát. ► Přeneste robotickou sekačku k nabíjení do dobíjecí stanice. ► Pokud je to možné: postavte dobíjecí stanici na žací ploše s orientací svahu v dolní části spádu.
Robotická sekačka nespustí žací proces podle očekávání.	Světelné pásy svítí modře.	Robotická sekačka provádí restart.	► Vyčkejte, než je restart ukončen. Robotická sekačka poté automaticky spustí žací proces.
	Světelné pásy svítí červeně. Dioda LED na nabíjecí stanici svítí červeně.	V omezovacím drátu nebo vodicím drátu došlo k poruše.	► Zajistěte, aby omezovací drát a vodicí drát byly nepoškozené. ► Zajistěte, aby byl omezovací drát nebo vodicí drát správně připojený k dobíjecí stanici. ► Zajistěte, aby byl omezovací drát a vodicí drát správně připojený ke spojce drátů. ► Postupujte podle pokynů v aplikaci „MY iMOW®“.
Robotická sekačka se nenabíjí.	Světelné pásy svítí červeně. Dioda LED na nabíjecí stanici svítí červeně.	V robotické sekačce, akumulátoru, napájecím adaptéru nebo dobíjecí stanici došlo k poruše.	► Zajistěte, aby nabíjecí kontakty na dobíjecí stanici a robotické sekačce byly čisté. ► Postupujte podle pokynů v aplikaci „MY iMOW®“.

Porucha	Světelný pás na robotické sekačce nebo dobíjecí stanici	Příčina	Odstranění závady
			► Pokud porucha nadále přetrvává: nepokoušejte se robotickou sekačku nabíjet, vytáhněte síťový konektor připojovacího kabelu ze zásuvky a vyhledejte odborného prodejce STIHL.

17 Technická data

17.1 Robotická sekačka STIHL iMOW® 7.0 PRO

Technická data
- Žací šířka: 28 cm
- Žací výška – elektricky: 20 mm až 60 mm
- Otáčky nožového kotouče: 2400 ot./min
- Žací rychlost: 0,5 m/s
- Rozměry:
  - výška: 291 mm
  - šířka: 525 mm
  - délka: 705 mm
- Hmotnost: 16 kg
- Třída ochrany: III
- Druh ochrany: IP56
- Maximální žací plocha (samostatná robotická sekačka): 5000 m²
- Maximální žací plocha (tým 2 robotických sekaček): 5500 m²
- Maximální žací plocha (tým 3 robotických sekaček): 8000 m²
- Aktivní doba 1000 m² (samostatná robotická sekačka za týden) [16]: 20 h
- Maximální délka omezovacího drátu při velikostech žací plochy ≤ 5000 m²: 850 m
- Maximální délka omezovacího drátu při velikostech žací plochy ≥ 5000 m²: 460 m
- Maximální stoupání: 45 %

Bluetooth®
- Datové připojení: Bluetooth® 5.1. Mobilní koncové zařízení musí být kompatibilní s Bluetooth® Low Energy 5.0 a podporovat Generic Access Profile (GAP).
- Kmitočtové pásmo: pásmo ISM 2,4 GHz
- Vyzařovaný maximální vysílací výkon: 1 mW
- Dosah signálu: cca 10 m. Síla signálu je závislá na okolních podmínkách a mobilním koncovém zařízení. Dosah může v závislosti na vnějších podmínkách, včetně použitého přijímače, silně kolísat. V uzavřených místnostech a skrz kovové bariéry (například stěny, regály, kufry) může být dosah zřetelně menší.
- Požadavky na operační systém mobilního koncového zařízení: viz info.myimow.stihl.com

Bezdrátová síť (WiFi)
- Standardní síť: IEEE 802.11b/g/n
- Frekvenční pásmo: 2,4 GHz
- Vyzařovaný maximální vysílací výkon: 100 mW

Mobilní rádiové spojení
- Formát SIM karty: eSIM
- Frekvenční pásma
  - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Vyzařovaný maximální vysílací výkon: 2 W
- Průměrně se vyskytující množství dat za měsíc: viz FAQ na adrese support.stihl.com

Datový list sítě

Komunikace s IoT platformou STIHL
- Rozhraní: bezdrátová síť (WLAN), mobilní rádiové spojení
- Protokol a port: MQTT přes TCP (8883)

Konfigurace sítě
- Rozhraní: bezdrátová síť (WLAN), mobilní rádiové spojení
- Protokol a port: DHCP/DHCPv6 přes UDP (68/546)

Komunikace pomocí aplikace „MY iMOW®“
- Rozhraní: Bluetooth® Low Energy
- Protokol a port: proprietární přes GATT

Synchronizace času
- Rozhraní: bezdrátová síť (WLAN), mobilní rádiové spojení
- Protokol a port: NTP přes TCP/UDP (123)

Řešení názvů domén a adres
- Rozhraní: bezdrátová síť (WLAN), mobilní rádiové spojení

[16] Za ideálních podmínek (málo překážek, jednoduchá geometrie a také malá stoupání, mírný růst trávy)

– Protokol a port: DNS přes TCP/UDP (53)
Aktualizace OTA, kontrola online statusu robotické sekačky, komunikace s IoT platformou STIHL
– Rozhraní: bezdrátová síť (WLAN), mobilní rádiové spojení
– Protokol a port: HTTP/HTTPS přes TCP (80/443)

Údaje ze snímačů
Přijímač dat o poloze / snímač GNSS
– Údaje o poloze (délka, šířka, výška)

17.2 Čepele

– Počet čepelí: 3

17.3 Akumulátor STIHL AAI

Akumulátor je zabudovaný v robotické sekačce a demontovat jej smí pouze odborný prodejce STIHL.
– Akumulátorová technologie: lithium-iontový
– napětí: 36 V
– kapacita v Ah: viz výkonový štítek
– obsah energie ve Wh: viz výkonový štítek
– hmotnost v kg: viz výkonový štítek

17.4 Dobíjecí stanice a napájecí adaptér

Dobíjecí stanice
– Třída ochrany: III
– Druh ochrany: IPX5
– Hmotnost: 4,0 kg
– Omezovací drát a vodicí drát
  – Napětí: 42 V DC
  – Frekvenční rozsah: 1,4 kHZ až 20 kHz

Napájecí adaptér
– Provedení podle trhu:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Hmotnost: 2,0 kg
– Jmenovité napětí: viz výkonový štítek
– Frekvence: viz výkonový štítek
– Jmenovitý výkon: viz výkonový štítek
– Nabíjecí proud: viz výkonový štítek
– Kategorie ochrany: II
– Druh ochrany: IP 67

17.5 Prodlužovací kabely

Pokud se používá prodlužovací kabel, musejí mít jeho žíly v závislosti na napětí a na délce prodlužovacího kabelu nejméně níže uvedené průřezy:

Pokud je jmenovité napětí na výkonovém štítku 220 V až 240 V:
– délka kabelu do 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– délka kabelu 20 m až 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Pokud je jmenovité napětí na výkonovém štítku 100 V až 127 V:
– délka kabelu do 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– délka kabelu 10 m až 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Teplotní rozsahy

VAROVÁNÍ

- Akumulátor v robotické sekačce není chráněn proti všem okolním vlivům. Pokud je akumulátor vystaven určitým okolním vlivům, může začít hořet nebo explodovat. Může dojít k těžkým úrazům osob a ke vzniku věcných škod.
  - ► Nenabíjejte akumulátor při teplotě nižší než 5 °C a vyšší než 40 °C.
  - ► Nepoužívejte robotickou sekačku při teplotě nižší než 5 °C a vyšší než 40 °C.
  - ► Nepoužívejte dobíjecí stanici a napájecí adaptér při teplotě nižší než 5 °C a vyšší než 40 °C.
  - ► Neskladujte robotickou sekačku při teplotě od 0 °C a vyšší než 40 °C.
  - ► Neskladujte dobíjecí stanici a napájecí adaptér při teplotě nižší než –20 °C a vyšší než 60 °C.

17.7 Doporučené teplotní rozsahy

Pro optimální výkon akumulátoru zabudovaného v robotické sekačce, dobíjecí stanice a napájecího adaptéru dbejte na dodržování doporučených teplotních mezí:
– Nabíjení: +5 °C až +40 °C
– Použití: +5 °C až +40 °C
– Skladování robotické sekačky: +0 °C až +40 °C
– Skladování dobíjecí stanice a napájecího adaptéru: –20 °C až +60 °C

Pokud je akumulátor nabíjen, používán nebo skladován mimo doporučené teplotní rozsahy, může dojít ke snížení jeho výkonu.

17.8 Akustické hodnoty

Hodnota K pro hladinu akustického výkonu je 2 dB(A).
– Hladina akustického výkonu měřená podle 2000/14 ES: 59 dB(A).

– Hladina akustického výkonu zaručená podle 2000/14 ES: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH je názvem ustanovení EG o registraci, klasifikaci a povolení chemikálií.

Informace ohledně splnění ustanovení REACH se nacházejí pod www.stihl.com/reach .

18 Náhradní díly a příslušenství

18.1 Náhradní díly a příslušenství

STIHL Tyto symboly označují originální náhradní díly STIHL a originální příslušenství STIHL.

STIHL doporučuje používat originální náhradní díly STIHL a originální příslušenství STIHL.

Náhradní díly a příslušenství jiných výrobců nemohou být i přes pečlivý monitoring trhu firmou STIHL posouzeny ohledně jejich spolehlivosti, bezpečnosti a vhodnosti a STIHL také nemůže ručit za jejich použití.

Originální náhradní díly STIHL a originální příslušenství STIHL jsou k dostání u odborného prodejce výrobků STIHL.

19 Vyřazení z provozu a likvidace

19.1 Vyřazení robotické sekačky z provozu

Robotická sekačka je propojena s osobním účtem STIHL, mobilními koncovými zařízeními a soukromými bezdrátovými sítěmi (WLAN). Z bezpečnostních důvodů je třeba odpojit všechna připojení a vymazat osobní údaje předtím, než bude robotická sekačka předána na likvidaci, prodána nebo zapůjčena.

- ► Robotická sekačka resetujte prostřednictvím App „MY iMOW®“ na tovární nastavení. Přitom dojde k vymazání hesel a připojených zařízení.
- ► Robotickou sekačku odstraňte pomocí App „MY iMOW®“ z uživatelského účtu.

19.2 Likvidace robotické sekačky

Informace týkající se likvidace jsou k dostání u místních úřadů a odborného prodejce STIHL.

Nesprávná likvidace může být zdraví škodlivá a zatěžovat životní prostředí.

Robotická sekačka obsahuje integrovaný akumulátor, který musí být likvidován odděleně.

- ► Robotickou sekačka nechte zlikvidovat u odborného prodejce STIHL. Odborný prodejce STIHL zlikviduje integrovaný akumulátor odděleně od robotické sekačky.
- ► Výrobky STIHL včetně obalů odevzdejte na vhodném sběrném místě k opětovnému zhodnocení v souladu s místními předpisy.
- ► Nelikvidujte s domácím odpadem.

20 Prohlášení o konformitě EU

20.1 Robotická sekačka STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Německo

na vlastní zodpovědnost prohlašuje, že výrobek
– konstrukce: robotická sekačka
– výrobní značka: STIHL
– typ: iMOW® 7.0 PRO
– sériová identifikace: IA01

a
– konstrukce: dobíjecí stanice
– výrobní značka: STIHL
– typ: dobíjecí stanice
– sériová identifikace: IA01

odpovídá příslušným předpisům ve znění směrnic 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU a je vyvinut a vyroben dle následujících norem ve verzích platných vždy k datu výroby: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Zúčastněný uvedený subjekt: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, č. 0366, přezkoušel shodu podle přílohy III modulu B směrnice

2014/53/EU a vystavil následující EU osvědčení o přezkoušení typu: 40055521.

Technické podklady jsou uloženy v oddělení homologace výrobků firmy ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Rok výroby, země výroby a výrobní číslo jsou uvedeny na robotické sekačce.

Waiblingen, 16.2.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

V zast.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 UKCA-Prohlášení o konformitě

21.1 Robotická sekačka STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Německo

na vlastní zodpovědnost prohlašuje, že výrobek
– konstrukce: robotická sekačka
– výrobní značka: STIHL
– typ: iMOW® 7.0 PRO
– sériová identifikace: IA01

a
– konstrukce: dobíjecí stanice
– výrobní značka: STIHL
– typ: dobíjecí stanice
– sériová identifikace: IA01

odpovídá příslušným ustanovením nařízení Spojeného království The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 a je vyvinut a vyroben dle následujících norem ve verzích platných vždy k datu výroby:

EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Doba pro bezpečnostní aktualizace je 24 měsíců.

Technické podklady jsou uloženy ve společnosti ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Rok výroby, země výroby a výrobní číslo jsou uvedeny na robotické sekačce.

Waiblingen, 29.4.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

V zast.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Adresy

Hlavní sídlo firmy STIHL

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Postfach 1771
D-71307 Waiblingen

Distribuční společnosti STIHL

ČEŠKA REPUBLIKA

Andreas STIHL, spol. s r.o
Chrlická 753
664 42 Modřice

23 Open Source Software

23.1 Open Source Software

Tento výrobek obsahuje Open Source Software chráněný autorským právem, který byl zveřejněn příslušnými autory za určitých licenčních podmínek, jako např. „GNU General Public License“ (GPL), „GNU Lesser General Public License“ (LGPL), „Apache License“ nebo podobných licencí. Pokud jsou v tomto návodu k použití obsažena upozornění k autorskému právu, podmínky používání nebo licenční ustanovení, která jsou v rozporu s aplikovatelnou Open Source

licencí, pak se nepoužijí. Používání a šíření obsaženého Open Source Softwaru podléhá výhradně příslušné Open Source licenci. Pokud v rámci odpovídající licence obdržíte právo na zdrojový kód tohoto softwaru a/nebo jiná doplňující data, můžete je získávat během doby tří let od našeho posledního dodání výrobku a, pokud to licenční podmínky vyžadují, po celou dobu naší zákaznické podpory výrobku. Pro získání úplného korespondujícího zdrojového kódu od nás můžete zaslat svou poptávku s uvedením názvu výrobku, sériového čísla a také verze odpovídajícího softwaru na následující adresu: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Vyhrazujeme si právo vyúčtovat Vám náklady za datový nosič a také náklady na dopravu. Další informace najdete na následující webové stránce: opensource.stihl.com

Tartalomjegyzék

1 Előszó..... 485
2 Erre a használati útmutatóra vonatkozó információk.....485
3 Áttekintés..... 486
4 Biztonsági tudnivalók..... 488
5 Robotfűnyíró használata csapatban..... 497
6 Robotfűnyíró használata egyetlen eszközként..... 510
7 Bluetooth®-os rádióinterfész csatlakoztatása..... 532
8 Világítási minta a robotfűnyírón és a dokkolóállomáson.....533
9 Robotfűnyíró kezelése és beállítása..... 534
10 A robotfűnyíró megállítása és a készülékzár aktiválása..... 535
11 Szállítás..... 536
12 Tárolás.....536
13 Tisztítás.....537
14 Karbantartás és pengék cseréje..... 538
15 Javítás.....540
16 Hibaelhárítás.....541
17 Műszaki adatok.....542
18 Pótalkatrészek és tartozékok.....544
19 Üzemen kívül helyezés és ártalmatlanítás 544
20 EK Megfelelőségi nyilatkozat.....544
21 A gyártó UK/CA megfelelőségi nyilatkozata 545
22 Címek.....545
23 Nyílt forráskódú szoftver..... 546

1 Előszó

Tisztelt Vásárlónk!

Örömünkre szolgál, hogy STIHL-termék mellett döntött. Termékeink fejlesztése és gyártása csúcsminőségben történik, ügyfeleink szükségleteinek megfelelően. Így magas megbízhatóságú termékek jönnek létre, amelyek az extrém igénybevétel próbáját is kiállják.

A STIHL a szervizelés terén is csúcsminőséget nyújt Önnek. Márkaszervizeink szakértő tanácsadást és betanítást, valamint átfogó műszaki segítséget nyújtanak.

A STIHL elkötelezett a környezettel szembeni fenntartható és felelősségteljes eljárások mellett. A jelen használati utasítás támogatást ad, hogy Ön biztonságos és környezetbarát módon használhassa STIHL-termékét, annak hosszú élettartamán keresztül.

Köszönjük bizalmát és sok örömet kívánunk a STIHL-termék használatához.

Dr. Nikolas Stihl

FONTOS! HASZNÁLAT ELŐTT OLVASSA EL, ÉS ŐRIZZE MEG.

2 Erre a használati útmutatóra vonatkozó információk

2.1 Vonatkozó dokumentumok

A helyi biztonsági előírások érvényesek.

- A jelen használati utasításon túl olvassa el, értse meg és tartsa meg az alábbi dokumentumokat is:
  - Biztonsági információk, a beépített akkumulátorral ellátott STIHL-termékekre és akkumulátorokra vonatkozóan: www.stihl.com/safety-data-sheets

A STIHL robotfűnyírókról, a kompatibilis tartozékokról és a gyakran feltett kérdésekről STIHL márkakereskedésben vagy az alábbi címen kap további tájékoztatást: support.stihl.com, myimow.stihl.com/systems.

A Bluetooth® szóvédjegy és a Bluetooth® képes védjegyek (logók) a Bluetooth SIG, Inc. cég bejegyzett áruvédjegye és tulajdona. A szóvéd-

Az eredeti használati útmutató fordítása
0000011041_006_H
Klórmentesen fehérített papírra nyomtatott. A papír újrahasznosítható.
© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

jegy/képes védjegy STIHL által történő mindennemű felhasználása licenc alatt történik.

A robotfűnyíró egy Bluetooth®-os rádiós interfésszel, rádióhálózati interfésszel és mobiltelefonos interfésszel van felszerelve. Figyelembe kell venni a helyi üzemeltetési korlátozásokat (például repülőgépekben vagy kórházakban).

2.2 A figyelmeztetések jelölése a szövegben

⚠ VESZÉLY

- Olyan veszélyekre utal, amelyek súlyos sérüléseket vagy halált okozhatnak.
  - ► A megnevezett intézkedésekkel súlyos sérülések vagy halál kerülhető el.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Olyan veszélyekre utal, amelyek súlyos sérüléseket vagy halált **okozhatnak**.
  - ► A megnevezett intézkedésekkel súlyos sérülések vagy halál kerülhető el.

TUDNIVALÓ

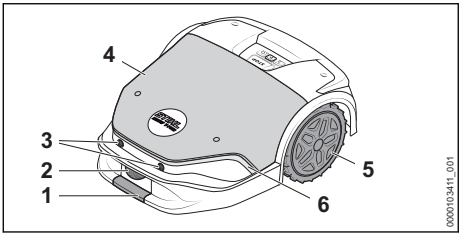
- Olyan veszélyekre utal, amelyek anyagi károkat okozhatnak.
  - ► A megnevezett intézkedésekkel anyagi károk kerülhetők el.

2.3 Szimbólumok a szövegben

Ez a szimbólum e használati útmutató egyik fejezetére utal.

3 Áttekintés

3.1 Robotfűnyíró



1 Első fogantyúrész
Az első és hátsó fogantyúhely egyidejű megfogásával a robotfűnyíró felemelhető és szállítható.

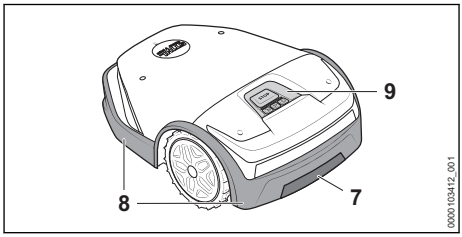
2 Töltőérintkezők
A töltőérintkezők kötik össze a robotfűnyírót a dokkolóállomással.

3 Ultrahangszenzorok
Az ultrahangszenzorok észlelik az akadályokat.

4 Burkolat
A burkolat rugózó felfogatású, és egy ütközésérzékelő segítségével észleli a fűnyírási területen az akadályokat.

5 Hajtókerekek
A hajtókerekek végzik a robotfűnyíró meghajtását.

6 Fénycsík
A fénycsík mutatja a robotfűnyíró állapotát.

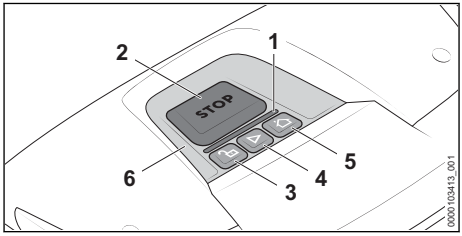


7 Hátsó fogantyúrész
Az első és hátsó fogantyúhely egyidejű megfogásával a robotfűnyíró felemelhető és szállítható.

8 Védőléc
A védőléc védi a kezelőt a felrepülő tárgyakkal és a pengékkel történő érintkezés ellen.

9 Kezelőtábla
A kezelőtábla tartalmazza a nyomógombokat és az esőérzékelőt.

3.2 Kezelőtábla



1 Fénycsík
A fénycsík mutatja a robotfűnyíró állapotát, és jelzi, hogy melyik billentyűkombinációt kell megnyomni egy bizonyos tevékenység esetén.

2 „STOP”nyomógomb
A nyomógomb megállítja a robotfűnyírót és a fűnyíróművet. A nyomógomb szolgál a készülékzár aktiválására is.

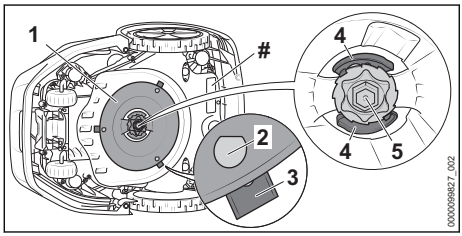
3 „LAKAT” nyomógomb
A nyomógomb egy kijelzett gombkombinációval együtt feloldja a robotfűnyírót.

4 „START” nyomógomb
A nyomógomb elindítja a fűnyíró üzemelését.

5 „HÁZ” nyomógomb
A nyomógombbal lehet a robotfűnyírót visszavezetni a dokkolóállomáshoz, vagy megszakítja az aktuális nyírási műveletet, amikor a robotfűnyíró a dokkolóállomásban áll.

6 Esőérzékelő
Az esőérzékelő reagál a nedvességre. Beállítástól függően a robotfűnyíró a nyírási terve során figyelembe veszi az időjárási körülményeket.

3.3 Fűnyírómű



1 Késtárcsa
A késtárcsa a pengék rögzítésére szolgál.

2 L-csapszeg
Az L-csapszeg a pengék beakasztására szolgál.

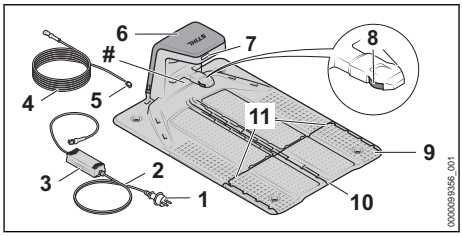
3 Pengék
A pengék nyírják a füvet.

4 Kar
A karok biztosítják az anyát.

5 Anya
Az anya rögzíti a késtárcsát.

 # Teljesítménytábla a gépszámmal

3.4 Dokkolóállomás és tápegység



1 Hálózati dugasz
A hálózati dugasz köti össze a csatlakozóvezetéket a konnektorral.

2 Csatlakozóvezeték
A csatlakozóvezeték köti össze a tápegységet a hálózati csatlakozódugasszal.

3 Tápegység
A tápegység látja el a dokkolóállomást energiával.

4 Töltőkábel
A töltőkábel köti össze a tápegységet a dokkolóállomással.

5 Dugasz
A dugasz köti össze a töltővezetéket a dokkolóállomással.

6 Burkolat
A burkolat lefedi a dokkolóállomást, és védi a benne lévő elektronikát.

7 LED
A LED a dokkolóállomás állapotát jelzi.

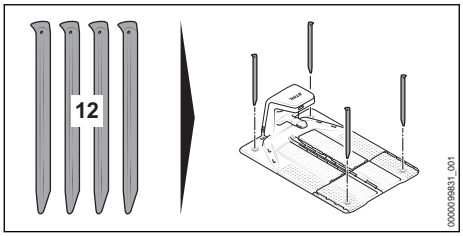
8 Töltőérintkezők
A töltőérintkezők kötik össze a dokkolóállomást a robotfűnyíróval.

9 Fenéklemez
A fenéklemez a dokkolóállomás alapja.

10 Kábelcsatorna
A belül középen fekvő kábelcsatornában van elhelyezve a vezetőhuzal.

11 Kábelcsatorna
A külső kábelcsatornákban van elhelyezve a határoló huzal.

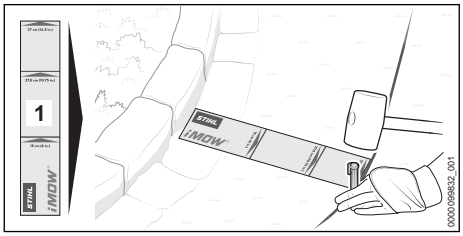
 # Teljesítménytábla a gépszámmal



12 Tajba vert szögek
A négy talajba vert szög rögzíti a dokkolóállomást a talajra.

3.5 iMOW® Ruler és telepítőkészlet

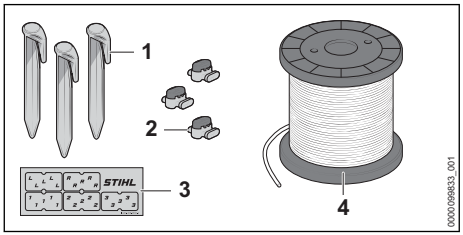
iMOW® Ruler



1 iMOW® Ruler
Az iMOW® Ruler vonalzó megkönnyíti a huzalok elhelyezését, és a helyes távolság betartására szolgál.

Telepítőkészlet

A telepítőkészlet szükséges a robotfűnyíró üzembe helyezéséhez, és nem tartozik a robotfűnyíró szállítási terjedelmébe. A különböző kertméretekhez való telepítőkészletek tartozékként kaphatók.



1 Rögzítőszeg
A rögzítőszeg rögzíti a határoló huzalt és a vezető huzalt a talajra.

2 Huzalösszekötő
A huzalösszekötő összeköti egymással a huzalvégeket.

3 Kábeljelölő
A kábeljelölők a dokkolóállomás belsejében a huzalvégek megjelölésére szolgálnak. Megkönnyítik a huzalvégek egymáshoz rendelését a helyes kapocsra történő csatlakoztatáskor.

4 Huzaltekercs
A huzaltekercs szükséges a határoló huzal és a vezető huzal elhelyezéséhez.

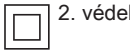
3.6 Szimbólumok

A robotfűnyírón, a dokkolóállomáson, a tápegységen vagy a beépített akkumulátoron lehetnek szimbólumok, és jelentésük az alábbi:

Ez a szimbólum a késtárcsa átmérőjét jelenti.

Ez a szimbólum a késtartó kioldási irányát mutatja pengecsere esetére.

Ez a szimbólum a késtartó reteszelési irányát mutatja pengecsere esetére.


2. védelmi osztály, dupla szigetelésű.

A terméket ne dobja a háztartási szemétbe.

A szimbólum mellett látható adat az akkumulátornak a cellagyártó specifikációja szerinti energiatartalmára utal. Az alkalmazás során rendelkezésre álló energiatartalom csekélyebb.

1 LED pirosan világít. Túl meleg vagy túl hideg az akkumulátor.

4 LED pirosan villog. Üzemzavar áll fenn az akkumulátorban.

4 Biztonsági tudnivalók

4.1 Figyelmeztető szimbólumok

A robotfűnyírón, a dokkolóállomáson, a tápegységen vagy a beépített akkumulátoron lévő figyelmeztető szimbólumok jelentése az alábbi:

Tartsa be a biztonsági előírásokat és azok intézkedéseit.

Olvassa el, értse meg, és tartsa meg a használati utasítást.

Tartsa be a felvert tárgyakra vonatkozó biztonsági előírásokat és azok intézkedéseit.

Tartsa be a biztonsági távolságot.

Ne érintse meg a pengékkel felszerelt késtárcsát.

Ne másszon fel a robotfűnyíróra, és ne üljön rá.

A robotfűnyírót szállítás, tárolás, tisztítás, karbantartás, javítás közben, vagy megváltozott, ill. szokatlan viselkedés esetén állítsa meg, és aktiválja a készülékzárat.

Tartsa távol a gyermekeket a robotfűnyírótól és a fűnyírási területtől.

Tartsa távol az állatokat a robotfűnyírótól és a fűnyírási területtől.

Az akkumulátort nem szabad folyadékba meríteni.

Óvja az akkumulátort nyílt lángtól és hőtől.

4.2 Rendeltetésszerű használat

A STIHL iMOW® 7.0 PRO robotfűnyíró fű vágására és felaprítására szolgál.

A STIHL dokkolóállomás és a vele együtt szállított DM210X-420X tápegység tölti a STIHL iMOW® 7.0 PRO robotfűnyírót.

A robotfűnyíró, a dokkolóállomás és a tápegység használható eső esetén.

A robotfűnyírót egy STIHL AAI akkumulátor látja el energiával. Az akkumulátor be van építve a robotfűnyíróba, és csak STIHL márkakereskedés szerelheti ki.

A robotfűnyíró a „MYiMOW®" appon vagy a STIHL connected portálon keresztül konfigurálható és kezelhető. A STIHL connected portál funkcióinak köre a „MY iMOW® appal szemben részben korlátozott.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A STIHL által a robotfűnyíróhoz nem engedélyezett dokkolóállomások, tápegységek és akkumulátorok tűzvészeket és robbanásokat okozhatnak. Súlyos, akár halálos személyi sérülések következhetnek be, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► A robotfűnyírót a beépített STIHL AAI akkumulátorral kell használni.
  - ► A STIHL iMOW® 7.0 PRO robotfűnyírót a STIHL dokkolóállomással és egy STIHL DM210X-420X tápegységgel töltse.
- Amennyiben a robotfűnyírót, az akkumulátort, a dokkolóállomást vagy a tápegységet nem rendeltetés szerint használják, súlyos vagy halálos személyi sérülések, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► A robotfűnyírót, a dokkolóállomást és a tápegységet a jelen használati utasításban leírt módon használja.

4.3 A felhasználóval szemben támasztott követelmények

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A felhasználók betanítás nélkül nem tudják a robotfűnyíró, a dokkolóállomás és a tápegység veszélyeit felismerni vagy felbecsülni. A felhasználó vagy más személyek súlyos személyi sérüléseket szenvedhetnek el vagy meg is halhatnak.

► Olvassa el, értse meg, és tartsa meg a használati utasítást.

- ► Amennyiben a robotfűnyírót, a dokkolóállomást vagy a tápegységet továbbadja más személynek: Adja át vele együtt a használati utasítást is.
- ► Bizonyosodjon meg arról, hogy a felhasználó megfelel a következő követelményeknek:
  - – A felhasználó kipihent.
  - – A felhasználó fizikailag, érzékszervileg és szellemi képességeinél fogva képes a robotfűnyírót, a dokkolóállomást és a tápegységet kezelni és használni. Amennyiben a felhasználó fizikai, érzékszervi vagy szellemi képességeinél fogva korlátozottan képes erre, a felhasználó csak felügyelet mellett vagy egy felelős személy utasításai szerint dolgozhat a robotfűnyíróval. Ez minden munkára vonatkozik, amelyet a robotfűnyíróval és azon, a dokkolóállomáson, a

tápegységen, a töltőkábelen és a vezető huzalon, valamint a határoló huzalon végeznek.
– A felhasználó betanítás nélkül nem tudja a robotfűnyíró, a dokkolóállomás és a tápegység veszélyeit felismerni és felbecsülni.
– A felhasználó nagykorú vagy a felhasználó a nemzeti jogszabályok szerint felügyelet mellett képzést fog kapni a szakmára.
– A felhasználó részesült STIHL márkakereskedés vagy más szakember általi oktatásban, mielőtt először használná a robotfűnyírót, a dokkolóállomást és a tápegységet.
– A felhasználó nem áll alkohol, orvosságok vagy drogok hatása alatt.
– A robotfűnyíró telepítésekor, kezelésekor, tisztításakor, karbantartásakor és szállításakor tartsaa meg az egyensúlyt, gondoskodjon a biztonságos állásról és ne fusson.
– A „kezelés", „alkalmazás" és „használat" minden munkát felölel, amelyet a robotfűnyírón, a dokkolóállomáson, a tápegységen, a töltőkábelen és a vezető huzalon, valamint a határoló huzalon, illetve az iMOW®-tartozékokon végeznek.

► Amennyiben bizonytalanságok merülnének fel: Forduljon STIHL márkakereskedéshez.

4.4 Ruházat és felszerelés

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A határoló huzal vagy a vezető huzal lefektetésekor, valamint a dokkolóállomás rögzítésekor a rögzítőszeg vagy a talajkampó talajba történő beütésével nagy sebességgel repülhetnek fel tárgyak. A kezelő megsérülhet.
  ► Viseljen szorosan illeszkedő védőszemüveget. A megfelelő védőszemüvegeket az EN 166 szabvány szerint vagy a nemzeti előírásoknak megfelelően bevizsgálják, és a megfelelő jelöléssel ellátva kaphatók a boltban.
  ► Viseljen ellenálló anyagú munkakesztyűt.
- A fűnyírási üzem során a tárgyak nagy sebességgel repülhetnek fel. A kezelő megsérülhet.
  ► Amennyiben fűnyírási üzem közben a fűnyírási területre lépnek:
  – Viseljen ellenálló anyagból készült hosszú nadrágot.
  – Viseljen kemény, zárt lábbelit recézett talppal.
- A nem megfelelő ruházat beakadhat fába, bozótba és a robotfűnyíróba. A nem megfelelő ruházatot viselő kezelők súlyosan megsérülhetnek.
  ► Viseljen testhez simuló ruházatot.
  ► Vegye le a sálakat és az ékszereket.
- A tisztítás, karbantartás vagy szállítás közben a felhasználó érintkezhet a pengékkel. A kezelő megsérülhet.
  ► Viseljen ellenálló anyagú munkakesztyűt.
- Ha a kezelő nem megfelelő lábbelit visel, elcsúszhat. A kezelő megsérülhet.
  ► Amennyiben fűnyírási üzem közben a fűnyírási területre lépnek: Viseljen recézett talpú, kemény, zárt lábbelit.

4.5 Munkaterületet és környezet

4.5.1 Robotfűnyíró és a fűnyírási terület

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A beavatatlan személyek, a gyermekek és állatok nem tudják a robotfűnyíró és a felrepített tárgyak veszélyeit felismerni és felbecsülni. A beavatatlan személyek, a gyermekek és állatok súlyos sérüléseket szenvedhetnek és anyagi károk keletkezhetnek.

  ► A beavatatlan személyeket, gyermekeket és állatokat a fűnyírási üzem alatt tartsa távol a fűnyírási területtől.
  ► Amennyiben a robotfűnyírót nyilvánosan hozzáférhető területeken alkalmazzák: Zárja le a fűnyírási területet, és helyezzen ki táblákat „Vigyázat! Automatikus fűnyíró! A gyermekeket és az állatokat tartsa távol, és vigyázzon rájuk!" figyelmeztető szöveggel. Tartsa be a helyi előírásokat.
  ► Biztosítsa, hogy gyermekek ne tudjanak a robotfűnyíróval játszani.
  ► Úgy határozza meg a fűnyírási területet a határoló huzal segítségével, ahogy az a jelen használati utasításban le van írva. Azok a kijelölt területek, amelyekre a robotfűnyírónak nem kell ráhajtania vagy lenyírnia, határolja el határoló huzallal a fűnyírási területtől.
  ► Ne üzemeltesse a robotfűnyírót kavicsos vagy zúzottköves területeken.
- A határoló huzal, a vezető huzal és a rögzítőszegek botlásveszélyt jelentenek. Személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  ► A határoló huzalt és a vezető huzalt laposan kell a talajra fektetni vagy drótfektető géppel fektessük a földbe.

- ► A rögzítőszegeket teljesen be kell ütni a talajba.

- Amennyiben a fűnyírási területen kerti géppel vagy kerti szerszámmal dolgoznak, a szerszám beleütközhet a határoló huzalba, a vezető huzalba vagy a rögzítőszegekbe, és károsíthatja azokat. A tárgyak nagy sebességgel repülhetnek fel. Személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Ne végezzen munkát kerti géppel vagy kerti szerszámmal a határoló huzal vagy a vezető huzal közelében.
- A robotfűnyíró elektromos alkatrészei szikrákat gerjeszthetnek. A szikrák gyúlékony vagy robbanékony környezetben tűzvészeket és robbanásokat okozhatnak. Súlyos, akár halálos személyi sérülések következhetnek be, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Ne használja a robotfűnyírót gyúlékony vagy robbanásveszélyes környezetben.
- Rossz időjárás esetén a robotfűnyíró károsodhat, vagy tárgyak heverhetnek a fűnyírási területen. A robotfűnyíró esetlen nincs biztonságos állapotban, és fűnyírás közben tárgyak repülhetnek fel. Súlyos, akár halálos személyi sérülések következhetnek be, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Rossz időjárás után ellenőrizze a robotfűnyírót, hogy biztonságos állapotban van-e.
  - ► Ellenőrizze a fűnyírási terület állapotát, távolítsa el a tárgyakat a fűnyírási területről.

4.5.2 Akkumulátor

Az akkumulátor be van építve a robotfűnyíróba, és csak STIHL márkakereskedés szerelheti ki.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A beavatatlan személyek, a gyermekek és állatok nem tudják az akkumulátor veszélyeit felismerni és felbecsülni. A beavatatlan személyek, gyermekek és állatok súlyosan megsérülhetnek.
  - ► A beavatatlan személyeket, gyermekeket és állatokat tartsa távol.
  - ► Ne hagyja őrizetlenül az akkumulátort.
  - ► Biztosítsa, hogy gyermekek ne tudjanak az akkumulátorral játszani.
- Az akkumulátor nincs védve az összes környezeti hatás ellen. Amennyiben az akkumulátort kitesszük bizonyos környezeti hatásoknak, az akkumulátor tüzet foghat, felrobbanhat vagy javíthatatlanul károsodik. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.

- ► Óvja az akkumulátort nyílt lángtól és hőtől.
- ► Az akkumulátort ne dobja tűzbe.

- ► Ne töltse, ne használja és ne tárolja az akkumulátort a megadott hőmérsékleti határértékeken kívül, 🕮 17.6.

- ► Az akkumulátort nem szabad folyadékba meríteni.

- ► Tartsa távol az akkumulátort a fémből készült kis tárgyaktól.
- ► Az akkumulátort ne tegye ki magas nyomásnak.
- ► Az akkumulátort ne tegye ki mikrohullámú sugárzásnak.
- ► Óvja az akkumulátort a vegyszerektől és sóktól.

4.5.3 Dokkolóállomás és tápegység

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A beavatatlan személyek, gyermekek és állatok nem tudják a dokkolóállomás, a tápegység és az elektromos áram veszélyeit felismerni és felbecsülni. A beavatatlan személyek, gyermekek és állatok súlyosan megsérülhetnek vagy meghalhatnak.
  - ► A beavatatlan személyeket, gyermekeket és állatokat tartsa távol.
  - ► Biztosítsa, hogy gyermekek ne tudjanak a dokkolóállomással vagy a tápegységgel játszani.
- A dokkolóállomás és a tápegység nem védett valamennyi környezeti hatás ellen. Amennyiben a dokkolóállomást vaagy a tápegységet kitesszük bizonyos környezeti hatásoknak, a dokkolóállomás vagy a tápegység tüzet foghat vagy felrobbanhat. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Ne használja a dokkolóállomást és a tápegységet gyúlékony vagy robbanásveszélyes környezetben.
  - ► Ne használja és ne tárolja a dokkolóállomást és a tápegységet a megadott hőmérsékleti határértékeken kívül, 🕮 17.6.
  - ► Zivatarok vagy villámlásveszély előtt válassza le a tápegységet az áramellátó hálózatról.
  - ► Rossz időjárás után ellenőrizze a dokkolóállomást és a tápegységet, hogy biztonságos állapotban vannak-e.
- Az emberek a dokkolóállomásban, a töltőkábelben, a tápegységben vagy a csatlakozóve-

zetékben meg tudnak botlani. Az emberek megsérülhetnek, a dokkolóállomásban, a töltőkábelben, a tápegységben vagy a csatlakozóvezetékben kár keletkezhet.
- ► A dokkolóállomást és tápegységet jól belátható helyen állítsa fel.
- ► A csatlakozóvezetéket és a töltőkábelt szorosan a talajhoz simítva fektesse le.

■ Közvetlen napsugárzás esetén a tápegység háza nagyon felforrósodhat. A kezelő megégetheti magát.

► Ne érintse meg a forró tápegységet.

4.6 Biztonságos állapot

4.6.1 Robotfűnyíró

A robotfűnyíró akkor van biztonságos állapotban, amikor a következő feltételek teljesülnek:
– A robotfűnyíró sértetlen.
– A kezelőelemek működnek és nincsenek módosítva.
– A pengék megfelelően vannak felszerelve, és sérülésmentesek.
– Eredeti, ehhez a robotfűnyíróhoz való STIHL tartozék van felszerelve.
– A tartozék megfelelően van felszerelve.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

■ Nem biztonságos állapotban az alkatrészek nem működnek megfelelően, és a biztonsági berendezések hatástalanná válnak. Súlyos vagy halálos személyi sérülések következhetnek be.
- ► Csak sértetlen és működőképes robotfűnyírót üzemeltessen.
- ► Ne módosítsa a robotfűnyírót.
- ► Amennyiben nem működik a kezelőtábla: Ne üzemeltesse a robotfűnyírót.
- ► Eredeti, ehhez a robotfűnyíróhoz való STIHL tartozékot szereljen fel.
- ► A pengéket a jelen használati utasításban leírt módon szerelje fel.
- ► A tartozékot a jelen használati utasításban vagy a tartozék használati utasításában leírt módon szerelje fel.
- ► Ne dugjon tárgyakat a robotfűnyíró nyílásaiba.
- ► A töltőérintkezőket ne kösse össze fémtárgyakkal és ne zárja rövidre.
- ► Az elhasználódott vagy megrongálódott táblákat ki kell cserélni.
- ► Amennyiben bizonytalanságok merülnének fel: Forduljon STIHL márkakereskedéshez.

4.6.2 Fűnyírómű

A fűnyírómű akkor van biztonságos állapotban, amikor a következő feltételek teljesülnek:
– A pengék, a késtárcsa, a késtartó, a kar és az anyák sérülésmentesek.
– A kopásjelölések a késtárcsán nincsenek átkoptatva.
– A vágótárcsán lévő L-csapszegek legfeljebb félig kopottak.
– A pengék nincsenek deformálódva.
– A pengék megfelelően vannak felszerelve.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

■ Nem biztonságos állapotban leoldódhatnak és elpattanhatnak a pengék részei. Súlyos személyi sérülések következhetnek be.
- ► Sérülésmentes pengékkel, sérülésmentes késtárcsával, sérülésmentes késtartóval karral és sérülésmentes anyával dolgozzon.
- ► Ha a kopásjelölések át vannak koptatva és lyukak keletkeztek: cserélje ki a fűnyíróművet.
- ► Ha az L-csapszegek több, mint félig kopottak: cserélje ki a fűnyíróművet.
- ► Helyesen szerelje fel a pengéket.
- ► Amennyiben bizonytalanságok merülnének fel: Forduljon STIHL márkakereskedéshez.

4.6.3 Akkumulátor

Az akkumulátor be van építve a robotfűnyíróba, és csak STIHL márkakereskedés szerelheti ki. Az akkumulátor akkor van biztonságos állapotban, amikor a következő feltételek teljesülnek:
– Az akkumulátor sértetlen.
– Az akkumulátor tiszta és száraz.
– Az akkumulátor működik és nincs módosítva.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

■ Nem biztonságos állapotban az akkumulátor nem működhet tovább biztonságosan. Súlyos személyi sérülések következhetnek be.
- ► Ne dolgozzon sérült és működésképtelen akkumulátorral.
- ► Ne töltsön sérült vagy hibás akkumulátort.
- ► Ha az akkumulátor bepiszkolódott: Tisztítsa meg az akkumulátort.
- ► Ha az akkumulátor vizes vagy nedves: Hagyja az akkumulátort megszáradni.
- ► Ne módosítsa az akkumulátort.
- ► Ne dugjon tárgyakat az akkumulátor nyílásaiba.
- ► Az akkumulátor elektromos érintkezőit ne kösse össze fémtárgyakkal és ne zárja rövidre.
- ► Az akkumulátort nem szabad felnyitni.

- ► Az elhasználódott vagy megrongálódott táblákat ki kell cserélni.

- A sérült akkumulátorból folyadék léphet ki. Amennyiben a folyadék érintkezésbe kerül a bőrrel vagy szemmel, bőr- és szemirritáció következhet be.
  - ► Kerülje a folyadékkal való érintkezést.
  - ► Amennyiben érintkezésbe került a bőrrel: Mossa le az érintett bőrfelületet bő vízzel és szappannal.
  - ► Amennyiben érintkezésbe került a szemmel: Öblítse a szemet minimum 15 percen át bő vízzel és forduljon orvoshoz.
- A sérült vagy hibás akkumulátor szokatlan szagot, füstöt bocsáthat ki vagy éghet. Súlyos, akár halálos személyi sérülések következhetnek be, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Ha az akkumulátor szokatlan szagú vagy füstöt bocsát ki: Ne használja az akkumulátort és tartsa távol gyúlékony anyagoktól.
  - ► Ha az akkumulátor ég: Próbálja meg az akkumulátor lángját tűzoltó készülékkel vagy vízzel eloltani.

4.6.4 Dokkolóállomás, töltőkábel, tápegység és csatlakozóvezeték

A dokkolóállomás, a töltőkábel, a tápegység, a csatlakozóvezeték és a dugaszos csatlakozók akkor vannak biztonságos állapotban, amikor a következő feltételek teljesülnek:

– A dokkolóállomás, a töltőkábel, a tápegység, a csatlakozóvezeték és a dugaszos csatlakozók sérülésmentesek.
– A dokkolóállomás, a töltőkábel, a tápegység, a csatlakozóvezeték és a dugaszos csatlakozók tiszták.
– Ehhez a dokkolóállomáshoz eredeti STIHL tartozék van beszerelve.
– A tartozék megfelelően van felszerelve.
– A dokkolóállomást és a tápegységet üzem közben nem szabad letakarni.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Nem biztonságos állapotban az alkatrészek nem működnek biztonságosan, és a biztonsági berendezések hatástalanná válnak. Súlyos vagy halálos személyi sérülések következhetnek be.
  - ► Sérülésmentes dokkolóállomást, sérülésmentes töltőkábelt, sérülésmentes tápegységet, sérülésmentes csatlakozóvezetéket és sérülésmentes dugaszos csatlakozásokat használjon.
  - ► Amennyiben a dokkolóállomás, a tápegység vagy a dugaszos csatlakozások szennyezettek: Tisztítsa meg a dokkolóállomást, a tápegységet és a dugaszos csatlakozásokat.
  - ► Ne módosítsa a dokkolóállomást, a töltőkábelt, a tápegységet, a csatlakozóvezetéket és a dugaszos csatlakozókat.
  - ► Ne dugjon tárgyakat a dokkolóállomás és a tápegység nyílásaiba.
  - ► Ne kösse össze fémtárgyakkal és ne zárja rövidre a dokkolóállomás, a tápegység és a dugaszos csatlakozók elektromos érintkezőit.
  - ► Ne nyissa ki a dokkolóállomást és a tápegységet.
  - ► Ne takarja le a dokkolóállomást és a tápegységet.
  - ► Ne ássa be a földbe a tápegységet.
  - ► Ne üljön rá a dokkolóállomásra.
  - ► Ne álljon a dokkolóállomás fenéklemezére.

4.7 Fűnyíró üzemmód

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A forgó késtárcsán lévő pengék megvághatják a felhasználót. A felhasználó súlyos sérülést szenvedhet.

  - ► Ne érintse meg a késtárcsát és a pengéket.
  - ► Amennyiben a felhasználó fűnyíró üzem közben meg akarja közelíteni a robotfűnyírót, vagy mielőtt beállításokat végezne a készüléken: Nyomja meg a „STOP” nyomógombot.
  - ► Fűnyíró üzem közben ne billentse meg és ne emelje meg a robotfűnyírót.
  - ► Amennyiben a késtárcsát vagy a pengéket tárgy akadályozza: Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat. Csak ezután távolítsa el a tárgyat.

  - ► Tartsa távol a gyermekeket a robotfűnyírótól és a fűnyírási területtől.

  - ► Tartsa távol az állatokat a robotfűnyírótól és a fűnyírási területtől.

  - ► Ne másszon fel és ne üljön rá a robotfűnyíróra, és ne szállítson rajta gyermekeket, állatokat vagy tárgyakat.
- Amennyiben a robotfűnyíró munkavégzés közben változik vagy szokatlanul viselkedik, előfordulhat, hogy nincs biztonságos állapotban. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.

- ► Nyomja meg a „STOP” nyomógombot, és aktiválja a készülékzárat. Forduljon STIHL márkakereskedéshez.

- Amennyiben fűnyíró üzem közben a pengék idegen tárgyat találnak el, azok vagy részeik megsérülhetnek vagy nagy sebességgel felrepülhetnek. Személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Távolítsa el a tárgyakat a fűnyírási területről.
  - ► Távolítsa el a letört pengéket vagy azok részeit a fűnyírási területről.
- Ha megnyomják a „STOP” nyomógombot, a késtárcsa a pengékkel még kis ideig tovább forog. Súlyos személyi sérülések következhetnek be.
  - ► Várja meg, amíg leáll a késtárcsa.
- Amennyiben fűnyíró üzem közben a pengék kemény tárgyat találnak el, szikrák keletkezhetnek, és a pengék megsérülhetnek. A szikrák gyúlékony környezetben tüzet okozhatnak. Súlyos, akár halálos személyi sérülések következhetnek be, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Ne dolgozzon gyúlékony környezetben.
  - ► Biztosítsa, hogy a pengék biztonságos állapotban legyenek.

⚠ VESZÉLY

- Amennyiben a robotfűnyírót feszültségvezető vezetékek közelében üzemeltetik, a pengék hozzáérhetnek a feszültségvezető vezetékekhez, és megsérthetik azokat. Súlyos vagy halálos személyi sérülések következhetnek be.
  - ► Ne üzemeltesse a robotfűnyírót feszültségvezető vezetékek közelében.

4.8 Töltés

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Töltés közben a sérült vagy hibás tápegység szokatlan szagot vagy füstöt bocsáthat ki. Személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Húzza ki a hálózati csatlakozódugót a konnektorból.
- A tápegység elégtelen hőelvezetés esetén túlmelegedhet és tüzet okozhat. Súlyos, akár halálos személyi sérülések következhetnek be, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Ne takarja le a tápegységet.

4.9 Elektromos csatlakoztatás

Az áramvezető alkatrészekkel történő érintkezés a következő okokból jöhet létre:
– A csatlakozóvezeték vagy a hosszabbítóvezeték megsérült.
– A csatlakozóvezeték vagy a hosszabbítóvezeték hálózati csatlakozódugasza megsérült.
– A dugaszoló aljzat nincs megfelelően beszerelve.

⚠ VESZÉLY

- Az áramvezető alkatrészekkel való érintkezés áramütéshez vezethet. A felhasználó súlyos vagy halálos sérülést szenvedhet.
  - ► Biztosítani kell, hogy a csatlakozóvezeték és azok hálózati dugaszai sértetlenek..

Amennyiben a csatlakozóvezeték vagy a hosszabbítóvezeték megsérült:
- ► Ne érintse meg a sérülés helyét.
- ► Húzza ki a hálózati csatlakozódugót a konnektorból.

  - ► A vezetékeket és azok hálózati dugaszát csakis száraz kézzel érintse meg.
  - ► A hálózati dugaszt egy védővezetővel ellátott, megfelelően beszerelt és biztosított dugaljba dugja.
  - ► Amennyiben a konnektor épületen kívül található: Győződjön meg arról, hogy a konnektor jóváhagyással rendelkezik a kültéri használathoz.
  - ► A tápegységet kioldóáramos hibaáram-védőkapcsolóval (30 mA, 30 ms) csatlakoztassa.
  - ► Amennyiben a csatlakozóvezetéket vagy a hosszabbítóvezetéket csatlakoztatja vagy leválasztja: Mindig a dugaszt fogja meg, és ne a vezetéket húzza.
- A sérült vagy alkalmatlan hosszabbítóvezeték áramütést okozhat. Súlyos vagy halálos személyi sérülések következhetnek be.
  - ► Megfelelő átmérőjű hosszabbítóvezetéket használjon, 🕮 17.5.
  - ► Egy freccsenő víz ellen védett és kültéri használatra engedélyezett hosszabbítóvezetéket használjon.
  - ► A tápegység és a hosszabbítóvezeték közötti csatlakozódugaszt óvni kell a víztől.
  - ► Olyan hosszabbítóvezetéket használjon, amelynek a tulajdonságai megegyeznek a tápegység csatlakozóvezetékéével.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Töltés közben egy nem megfelelő hálózati feszültség vagy frekvencia túlfeszültséget okozhat a tápegységben. A tápegység megrongálódhat.

- ► Biztosítani kell, hogy a hálózati feszültség és a hálózati frekvencia megegyezzen a tápegység teljesítménytábláján szereplő adatokkal.

- Ha a tápegység több aljzatú konnektorhoz van csatlakoztatva, a töltés során az elektromos alkatrészek túlterhelődhetnek. Az elektromos alkatrészek túlmelegedhetnek és tüzet okozhatnak. Súlyos, akár halálos személyi sérülések következhetnek be, és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Győződjön meg arról, hogy a tápegység és a többes aljzathoz csatlakoztatott összes elektromos készülék összesen nem lépi túl a többes aljzat teljesítményére vonatkozó előírásokat.
- Egy rosszul elhelyezett csatlakozóvezeték, hosszabbítóvezeték vagy helytelenül lefektetett töltőkábel megsérülhet, és botlásveszélyt okozhat. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Úgy fektesse le a vezetékeket és a töltőkábelt, hogy azok a fűnyírási területen kívül helyezkedjenek el.
  - ► A vezetékeket és a töltőkábelt úgy vezesse el és úgy jelölje meg, hogy kerti géppel vagy kerti szerszámmal végzett munka közben ne lehessen őket megsérteni.
  - ► A vezetékeket és töltőkábeleket úgy vezesse el és úgy jelölje meg, hogy ne lehessen megbotlani bennük.
  - ► Úgy fektesse le a vezetékeket és a töltőkábelt, hogy azok ne feszüljenek és ne gabalyodjanak össze.
  - ► A vezetékeket és a töltőkábelt úgy helyezze el, hogy azok ne sérüljenek, ne törjenek meg, ne akadjanak be, és ne dörzsölődjenek.
  - ► Védje a vezetékekekt és a töltőkábelt a hőtől, olajtól és vegyszerektől.
  - ► A vezetékeket és a töltőkábelt úgy helyezze el, hogy tartósan ne feküdjenek nedves talajon.
- Ha elektromos vezetékek és csövek haladnak a falban, a tápegység falra szerelése közben megsértheti ezeket. A elektromos vezetékekkel való érintkezés áramütéshez vezethet. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Bizonyosodjon meg arról, hogy az arra a célra szánt helyen nem futnak elektromos vezetékek és csövek a falban.
  - ► A tápegységet a jelen használati utasításban leírt módon szerelje a falra.
- A mennyiben a tápegységet generátorra csatlakoztatják, az áramellátás tartósan nem biztosítható, és a robotfűnyíró nem tud rendeltetésszerűen működni. Az áramellátás ingadozásai miatt a tápegység károsodhat.
  - ► Csak előírás szerint telepített aljzathoz csatlakoztassa a tápegységet.

4.10 Szállítás

4.10.1 Robotfűnyíró

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Szállítás közben a robotfűnyíró felborulhat vagy mozoghat. Személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  -

  - ► Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.
  - ► Biztosítsa a robotfűnyírót feszítőhevederekkel, szíjjal vagy egy hálóval úgy, hogy ne tudjon felborulni vagy mozogni.

4.10.2 Akkumulátor

Az akkumulátor be van építve a robotfűnyíróba, és csak STIHL márkakereskedés szerelheti ki.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Az akkumulátor nincs védve az összes környezeti hatás ellen. Amennyiben az akkumulátort kitesszük bizonyos környezeti hatásoknak, az akkumulátor megrongálódhat és anyagi károk következhetnek be.
  - ► Ne szállítson sérült akkumulátort.
- Szállítás közben az akkumulátor felborulhat vagy mozoghat. Személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Az akkumulátort úgy csomagolja be, hogy ne mozoghasson.
  - ► Úgy biztosítsa ki a csomagot, hogy ne tudjon mozogni.

4.10.3 Dokkolóállomás és tápegység

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Szállítás közben a dokkolóállomás vagy a tápegység felborulhat vagy mozoghat. Személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► Húzza ki a hálózati csatlakozódugót a konnektorból.
  - ► Vegye ki a robotfűnyírót a dokkolóállomásból.
  - ► Biztosítsa a dokkolóállomást és a tápegységet feszítőhevederrel, szíjjal vagy egy hálóval úgy, hogy ne tudjon felborulni vagy mozogni.
- A csatlakozóvezeték és a töltőkábel nem alkalmas arra, hogy annál fogva hordozzák a

tápegységet vagy a dokkolóállomást. A csatlakozóvezeték, a tápegység, a töltőkábel vagy a dokkolóállomás károsodhat.
- ► Válassza le a töltőkábelt a tápegységről és a dokkolóállomásról, és tekerje fel.
- ► Fogja meg a dokkolóállomást a fenéklemezénél fogva, és tartsa.
- ► Csavarja fel a csatlakozóvezetéket és rögzítse a tápegységen.
- ► A tápegységet a házánál fogja és tartsa.

4.11 Tárolás

4.11.1 Robotfűnyíró

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A gyermekek nem tudják a robotfűnyíró veszélyeit felismerni és felbecsülni. A gyermekek súlyos sérüléseket szenvedhetnek.

  - ► Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.
  - ► A robotfűnyírót gyermekek által nem hozzáférhető helyen kell tartani.
- A robotfűnyíró elektromos érintkezői és fém alkatrészei nedvesség hatására berozsdásodhatnak. A robotfűnyíró károsodhat.
  - ► A robotfűnyírót tisztán és szárazon tárolja.
- Amennyiben tárolás előtt nem aktiválják a robotfűnyíró készülékzárját, a robotfűnyíró véletlenül beindulhat, és mozgásba lendülhet. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.

  - ► Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.
- A burkolat és a fogantyúrészek arra valók, hogy a robotfűnyírót azoknál fogva kell felakasztani. Előfordulhat, hogy a biztonsági berendezések kikapcsolnak, és a robotfűnyíró károsodik.
  - ► A robotfűnyírót a jelen használati utasításban leírt módon tárolja.

4.11.2 Akkumulátor

Az akkumulátor be van építve a robotfűnyíróba, és csak STIHL márkakereskedés szerelheti ki.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A gyermekek nem tudják az akkumulátor veszélyeit felismerni és felbecsülni. A gyermekek súlyos sérüléseket szenvedhetnek.
  - ► Az akkumulátort gyermekek által nem hozzáférhető helyen kell tartani.
- Az akkumulátor nincs védve az összes környezeti hatás ellen. Amennyiben az akkut kitesszük bizonyos környezeti hatásoknak, megjavíthatalanná válhat.
  - ► Az akkut tisztán és szárazon tárolja.
  - ► Az akkumulátor zárt helyiségben tárolja.
  - ► Ne tárolja az akkumulátort a megadott hőmérsékleti tartományokon kívül, 🕮 17.6.

4.11.3 Dokkolóállomás és tápegység

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- A gyermekek nem tudják a dokkolóállomás vagy a tápegység veszélyeit felismerni és felbecsülni. A gyermekek súlyosan vagy halálosan megsérülhetnek.
  - ► Vegye ki a robotfűnyírót a dokkolóállomásból.
  - ► A dokkolóállomást és a tápegységet gyermekek által nem hozzáférhető helyen kell tartani.
- A dokkolóállomás és a tápegység nem védett valamennyi környezeti hatás ellen. Amennyiben a dokkolóállomást vagy a tápegységet kitesszük bizonyos környezeti hatásoknak, a dokkolóállomás vagy a tápegység károsodhat.
  - ► Vegye ki a robotfűnyírót a dokkolóállomásból.
  - ► Amennyiben a tápegység meleg: A töltőkészüléket hagyja lehűlni.
  - ► A dokkolóállomást és a tápegységet tisztán és szárazon tárolja.
  - ► A dokkolóállomást és a tápegységet zárt helyiségben tárolja.
  - ► Ne tárolja a tápegységet a megadott hőmérsékleti tartományokon kívül, 🕮 17.6.
- A csatlakozóvezeték és a töltőkábel nem alkalmas arra, hogy annál fogva hordozzák a tápegységet vagy a dokkolóállomást. A csatlakozóvezeték, a tápegység, a töltőkábel vagy a dokkolóállomás károsodhat.
  - ► Válassza le a töltőkábelt a tápegységről és a dokkolóállomásról, és tekerje fel.
  - ► Fogja meg a dokkolóállomást a fenéklemezénél fogva, és tartsa.
  - ► Csavarja fel a csatlakozóvezetéket és rögzítse a tápegységen.
  - ► A tápegységet a házánál fogja és tartsa.

4.12 Tisztítás, karbantartás és javítás

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Amennyiben tisztítás, karbantartás vagy javítás során nincs aktiválva a robotfűnyíró készülékzárja, a robotfűnyíró véletlenül beindulhat.

Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.

- ► Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.

- Dörzshatású tisztítószerek, magasnyomású tisztítóberendezéssel, vagy hegyes, éles tárgyakkal, fémtárgyakkal történő tisztítás károsíthatja a robotfűnyírót. Ha a robotfűnyírót nem megfelelően tisztítják, előfordulhat, hogy az alkatrészek már nem működnek megfelelően, és a biztonsági berendezések kikapcsolódhatnak. Súlyos személyi sérülések következhetnek be.
  - ► A robotfűnyírót a jelen használati utasításban leírt módon tisztítsa.
- Dörzshatású tisztítószerek, magasnyomású tisztítóberendezéssel, vagy hegyes, éles tárgyakkal, fémtárgyakkal történő tisztítás károsíthatja a dokkolóállomást, a tépegységetm a csatlakozóvezetéket, a töltőkábelt, valamint azok dugaszos csatlakozóit. Amennyiben a dokkolóállomást, a tápegységet, a csatlakozóvezetéket, a töltőkábelt, valamint ezek dugaszos csatlakozóit nem megfelelőképpen tisztítják, az alkatrészek esetleg nem működnek megfelelően és a biztonsági berendezések hatástalanná válnak. Súlyos személyi sérülések következhetnek be.
  - ► Húzza ki a tápegység hálózati dugaszát a konnektorból.
  - ► A dokkolóállomást, a tápegységet, a csatlakozóvezetéket, a töltőkábelt, valamint ezek dugaszos csatlakozóit a jelen használati utasításban leírt módon tisztítsa.
- Amennyiben a robotfűnyírót, a dokkolóállomást vagy a tápegységet nem megfelelően tartják karban vagy javítják, az alkatrészek esetleg nem működnek megfelelően és a biztonsági berendezések hatástalanná válnak. Súlyos vagy halálos személyi sérülések következhetnek be.
  - ► A robotfűnyírót, a dokkolóállomást és a tápegységet ne tartsa karban saját maga és ne javítsa.
  - ► Amennyiben a robotfűnyíró, a dokkolóállomás vagy a tápegység karbantartása vagy javítása szükséges: Forduljon STIHL márkakereskedéshez.
  - ► A pengéket a jelen használati utasításban leírt módon tartsa karban.
- A fűnyírómű tisztításakor vagy karbantartásakor a kezelő megvághatja magát a pengék vágóéleivel. A kezelő megsérülhet.
  - ► Viseljen ellenálló anyagú munkakesztyűt.
- Amennyiben a tápegység csatlakozóvezetéke hibás vagy megsérült:
  - ► Cserélje ki a tápegységet.
- Amennyiben a robotfűnyíró alsó oldalán a diagnosztikai aljzat dugója nem megfelelően illeszkedik be, a nedvesség és a szennyeződés bejuthat a robotfűnyíróba. A robotfűnyíró károsodhat.
  - ► A dugó fészkét minden tisztításnál és minden pengecserénél ellenőrizze.
  - ► Ne üzemeltesse a robotfűnyírót hiányzó vagy sérült dugóval.

5 Robotfűnyíró használata csapatban

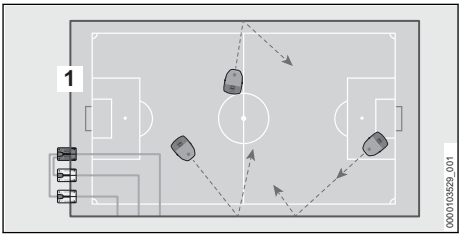
5.1 Működés leírása

5.1.1 A működés ismertetése

A csapatfunkció egyszerű fűnyírásra alkalmas, és a következő fejezetekben egy sportpálya példáján keresztül ismertetjük.

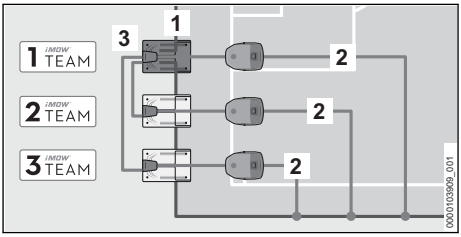
Akár három robotfűnyíró is képes csapatként együttműködni, hogy hatékonyan nyírjon nagy területeket, például sportpályákat.

A robusztus és megbízható működés érdekében a STIHL azt ajánlja, hogy a csapatfunkciót márkakereskedővel szereltesse be.



A robotfűnyírók véletlenszerűen kiválasztott pályákon nyírják a füvet.

Azért, hogy a robotfűnyírók felismerék a fűnyírási terület határait, határoló huzalt (1) kell a fűnyírási terület köré kihúzni.

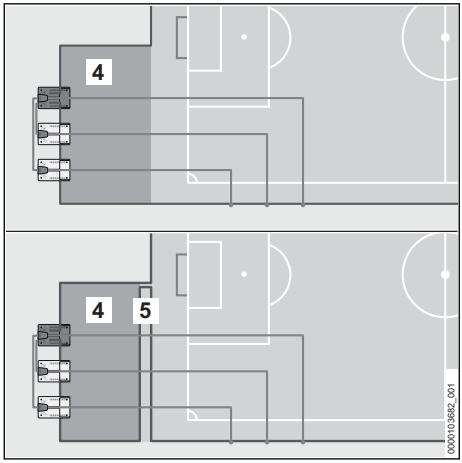


A csapatfunkcióban minden robotfűnyíróhoz saját dokkolóállomás tartozik (1. csapat, 2. csapat, 3. csapat), vezető huzallal (2).

A határoló huzal (1) és az összes vezető huzal (2) a fő dokkolóállomáshoz (3) van csatlakoztatva. A huzalok a fő dokkolóállomás jelét továbbítják a robotfűnyírókhoz. A robotfűnyírókat a vezető huzalok (2) mentén vezetik a fűnyírási területre és vissza a dokkolóállomásra.

Dokkolóállomás felállítása

Az igényektől függően a dokkolóállomások a fűnyírási területen belül vagy azon kívül helyezhetők el.



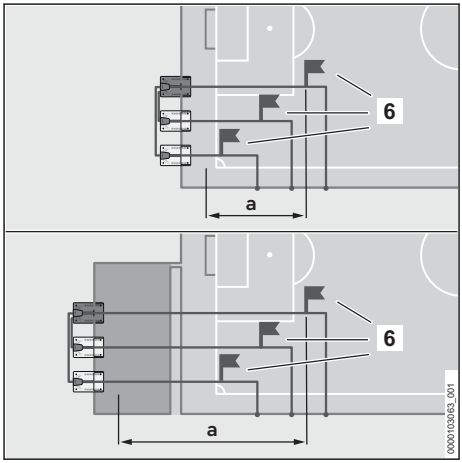
Ha a dokkolóállomásokat a fűnyírási területen kívül helyezik el, a terület (4) lehet a nyírandó terület része, vagy arról leválasztható.

A terület (4) leválasztásához a határoló huzallal egy dróthurkot (5) kell elhelyezni. A dokkolóállomások előtt terület (4) nem kerül lenyírásra. A csapatfunkcióban zónák nem határozhatók meg.

Kezelés

A robotfűnyíró kezelése a „MY iMOW®" appon keresztül, a STIHL connected portálon és a robotfűnyírón lévő kezelőtábla gombjaival történik. A robotfűnyírókon lévő fénycsík, valamint egy mesterségesen létrehozott beszéd ad tájékoztatást a robotfűnyírók aktuális állapotáról.
A csapatfunkció legfontosabb beállításai:
– Egyforma vágási magasság meghatározása minden robotfűnyíróhoz
– Nyírási terv létrehozása és időzóna meghatározása
– Esőérzékelő beállítása
– Az indítási távolság definiálása

Indítási távolság



A robotfűnyírók a fűnyírási folyamatot egy meghatározott pontról indítják (6). Az indítási távolságot (a) minden egyes robotfűnyíróhoz tartozó vezető huzalon meg kell határozni.

Ha a dokkolóállomások a nyírási területen kívül helyezkednek el, a pontot (6) a kaszálási területen belül kell meghatározni.

Indítási távolság (a) távolsága a dokkolóállomástól: 2 – 80 m.

Az indítási távolság meghatározása a „MY iMOW®" appon keresztül történik.

5.2 A fűnyírási terület és a robotfűnyíró használatra való előkészítése

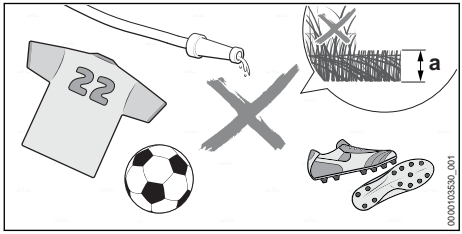
5.2.1 Fűnyírási terület tervezése és előkészítése

A robotfűnyíró üzembe helyezése előtt a fűnyírási területet meg kell tervezni és elő kell készíteni. Ezáltal erős kialakítású telepítést, valamint feltűnésmentes üzemelést tesz lehetővé, és a lehetséges zavarforrások is kiküszöbölhetők.

A fűnyírási terület tervezése

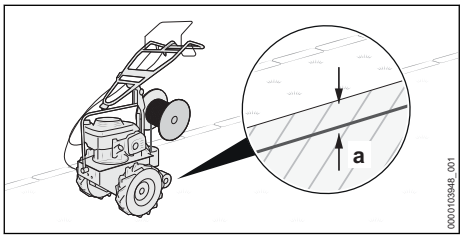
- Ismerkedjen meg a dokkolóállomásra és a vezetékelhelyezésre vonatkozó leírásokkal a következő fejezetekben.
- Információk átvitele a fűnyírási területre:
  – A fűnyírási terület körvonala
  – A dokkolóállomások helyzete
  – A határoló huzal útvonala
  – A vezető huzalok útvonala

Fűnyírási terület előkészítése



- ► Távolítsa el a környezetben heverő tárgyakat.
- ► Távolítsa el a fémeket, a mágneses és elektromosan vezető anyagokat, valamint a régi határoló huzalokat.
- ► A füvet fűnyíróval olyan vágási magasságban nyírja le, amelyet később a robotfűnyíró üzemeléséhez is beállít. A vágási magasság standardbeállítása a = 4 cm.
- ► Egyenlítse ki a lyukakat és a durva egyenetlenségeket.

Használjon huzalfektető gépet



TUDNIVALÓ

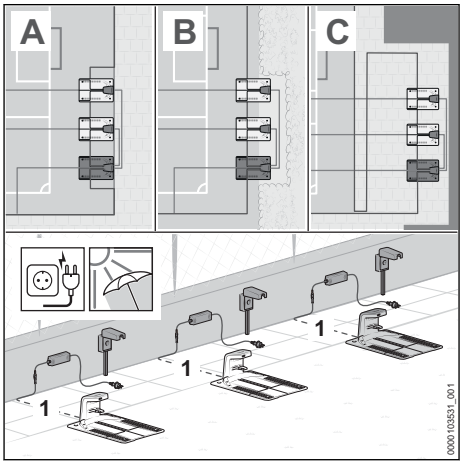
- ■ Annak érdekében, hogy a vezető huzalok és a határoló huzal ne sérüljenek meg, javasoljuk, hogy a vezetékeket huzalfektető géppel fektesse le. Ez védi a vezetékeket a gyepápolási munkák (pl. levegőztetés) és játék közben.
  - ► Ne dolgozza meg a gyepet olyan gépekkel, amelyek mélyebbre hatolnak a talajba, mint amilyen mélyre a vezető huzalokat és a határoló huzalt fektették.
  - ► A vezető huzalok és a határoló huzal fektetésének maximális mélysége: a = 10 cm.

5.2.2 A robotfűnyíró használatra való előkészítése

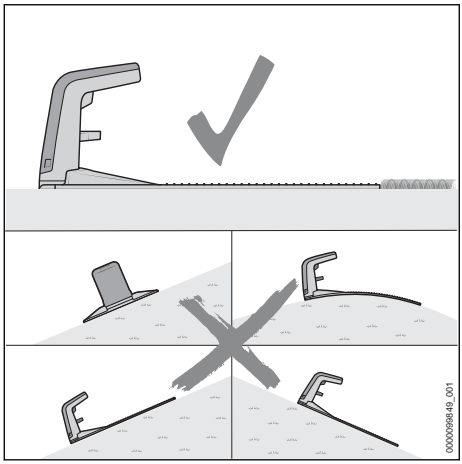
- ► Csomagolóanyag és szállítási biztosítók eltávolítása.
- ► Bizonyosodjon meg róla, hogy a következő alkotóelemek biztonságos állapotban vannak:
  - – Robotfűnyíró, 🕮 4.6.1
  - – Fűnyírómű, 🕮 4.6.2
  - – Akkumulátor, 🕮 4.6.3
  - – Dokkolóállomás és tápegység, 🕮 4.6.4
- ► Dokkolóállomás felállítása, 🕮 5.3
- ► Vezető huzal elhelyezése, 🕮 5.4
- ► Határoló huzal elhelyezése, 🕮 5.5
- ► Dokkolóállomás elektromos csatlakoztatása, 🕮 5.6
- ► Csapat beállítása, 🕮 5.7
- ► Bluetooth®-os rádiós interfész csatlakoztatása, 🕮 7
- ► Amennyiben nem tudja az összes lépést kivitelezni: ne használja a robotfűnyírót, és forduljon STIHL márkakereskedéshez.

5.3 A dokkolóállomás felállítása

5.3.1 Általános előírások

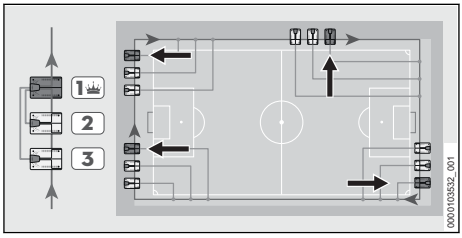


- ► Úgy válassza meg a dokkolóállomások telephelyét, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
  - – A dokkolóállomások a fűnyírási területen (A), közvetlenül a fűnyírási terület mellett (B) vagy a fűnyírási területen kívül (C) helyezkednek el.
  - – A vezető kábelek útvonalán nincsenek akadályok.
  - – A töltőkábelek (1) a fűnyírási területen kívül megfelelő konnektorhoz helyezhetők.
  - – A dokkolóállomások és a tápegységek jól belátható helyen vannak.
  - – Amennyiben lehet: A telephely védve van az időjárás hatásaitól, és árnyékban van.
  - – Amennyiben lehet: a dokkolóállomások egy vezeték nélküli hálózat (WLAN-kapcsolat) vételi területén belül helyezkednek el.



► Úgy állítsa be a dokkolóállomásokat, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
– A dokkolóállomások sík felületen helyezkednek el.
– A dokkolóállomások nyílásukkal előre, a fűnyírási terület felé vannak irányítva.
– A dokkolóállomások vízszintesen vannak beállítva, nem billennek oldalra, előre vagy hátra.
– A fenéklemez nem hajlik, és laposan fekszik fel a padlón.

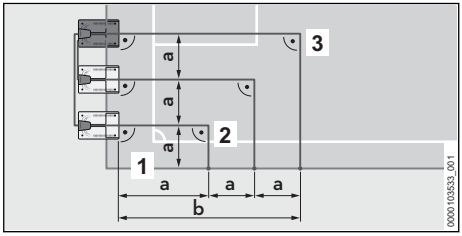
5.3.2 A dokkolóállomás pozícionálása



A fő dokkolóállomás (1. csapat) mindig az a dokkolóállomás, amely a pályáról nézve a szélső jobb oldalon helyezkedik el. A határoló huzal és az összes vezető huzal a fő dokkolóállomáshoz (1. csapat) van csatlakoztatva.
– Fő dokkolóállomás (1. csapat)
– Dokkolóállomás (2. csapat)
– Dokkolóállomás (3. csapat)

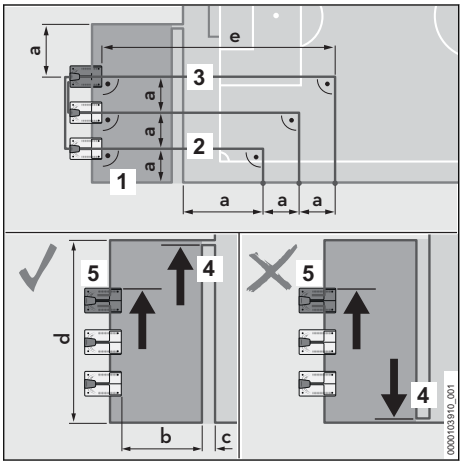
A dokkolóállomásokat csak a huzalozás befejezése után rögzítik a talajba vert szögekkel.

Dokkolóállomások a fűnyírási területen belül



Úgy pozícionálja be a dokkolóállomást a fűnyírási területen belül, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
– A határoló huzal (1) és a vezető huzal (2) távolsága legalább a = 2 m.
– A vezető huzalok távolsága legalább a = 2 m.
– A leghosszabb vezető huzal (3) maximális hossza b = 80 m.

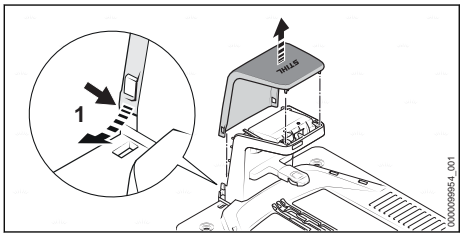
Dokkolóállomások a fűnyírási területen kívül



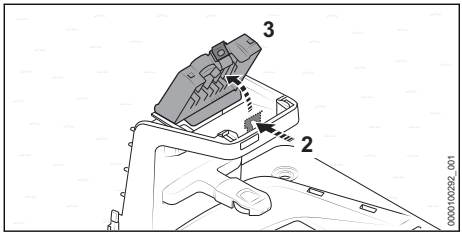
Úgy pozícionálja be a dokkolóállomást a fűnyírási területen kívül, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
– A határoló huzal (1) és a vezető huzal (2) távolsága legalább a = 2 m.
– A vezető huzalok távolsága legalább a = 2 m.
– A dokkolóállomások és a huzalhurok (4) távolsága b = ≤ 35 m.
– A huzalhurok (4) szélessége c = 37 cm (1x iMOW® vonalzó).
– Az elválasztott terület külső határoló huzaljai d = ≤ 10 m távolságra vannak egymástól.
– A leghosszabb vezető huzal (3) maximális hossza e = 80 m.

– A huzalhurok (4) a fő dokkolóállomástól (5) jobbra helyezkedik el.

5.3.3 A dokkolóállomások előkészítése



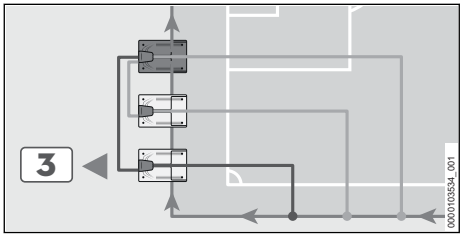
► Kissé hajlítsa kifelé a burkolatot (1) mindkét oldalon, és felfelé vegye le.



► Nyomja meg a kikapcsolókart (2), és hajtsa fel a fedelet (3).

5.4 Vezető huzal elhelyezése

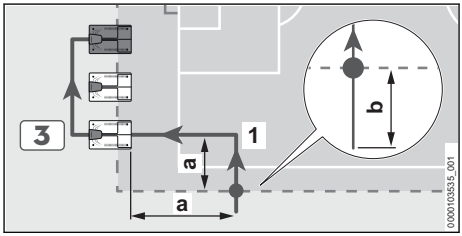
5.4.1 A vezető huzalok elhelyezése



A vezető huzalok fektetését mindig a fűnyírási terület sarkához legközelebb eső dokkolóállomásnál kezdje. Ebben a példában ez a (3. csapat) dokkolóállomás.

A vezető huzalok fektetését mindig a fűnyírási terület széléről kezdje a megfelelő dokkolóállomásig.

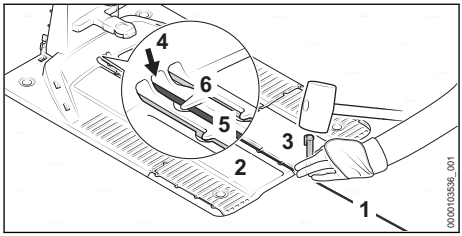
A dokkolóállomás (3. csapat) vezető huzaljának elhelyezése



► Tartson legalább a = 2 m távolságot a fűnyírási terület szélétől.

► Hagyja, hogy a vezető huzal (1) b = 1 m hosszan túlnyúljon a később lefektetendő határoló huzalon a fűnyírási terület szélén.

► Fektesse a vezető huzalt (1) a fűnyírási területre, majd derékszögben a dokkolóállomásra (3. csapat).

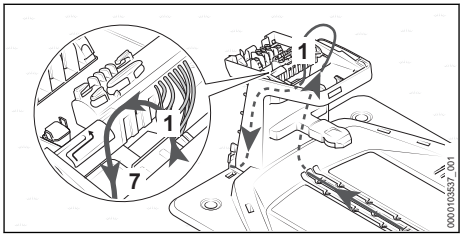


► Rögzítse a vezető huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (2) egy rögzítőszeggel (3).

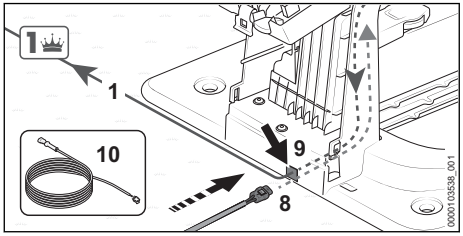
► Tekerje le a huzaltekercsről az elegendő huzalt, és vágja le oldalcsípőfogóval.
A huzal hosszának elegendőnek kell lennie ahhoz, hogy a vezető huzalt a (3. csapat)dokkolóállomáson keresztül és a dokkolóállomás mögött az (1. csapat) fő dokkolóállomáshoz vezesse és csatlakoztassa.

► A vezető huzalt (1) dugja a középső átvezetésbe (4), és vezesse utána a huzalt.
A vezető huzal (1) a dokkolóállomás (3. csapat) belsejében felfelé tolódik.

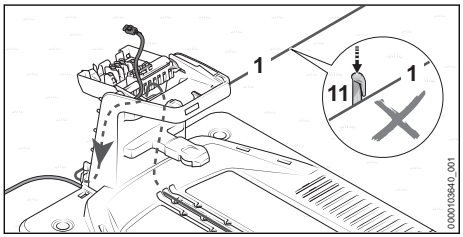
► A vezető huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában (5), és rögzítse a kampó (6).



- A vezető huzalt (1) dugja felülről a bal nyílásba (7) és vezesse utána a huzalt.
  A vezető huzal (1) a töltőkábel hátul lévő nyílásán lép ki.

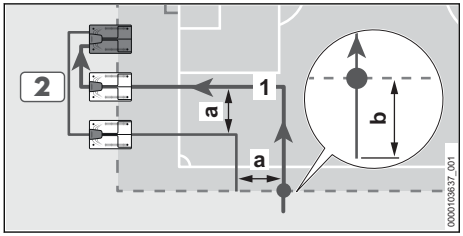


- Vezesse a vezető huzalt (1) a dokkolóállomás mögött (3. csapat) az fő dokkolóállomáshoz (1. csapat).
- Dugja a dugaszt (8) a töltőkábel nyílásába (9), és vezesse utána a töltőkábelt (10).
  A töltőkábel (10) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.



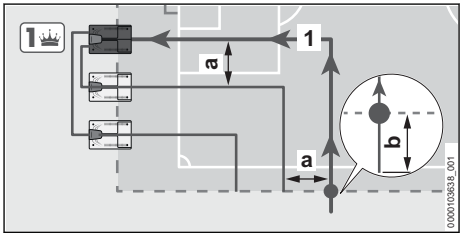
A vezető huzalt (1) a fő dokkolóállomáshoz (1. csapat) egy későbbi időpontban rögzítik egy rögzítőszeggel (11).

A dokkolóállomás (2. csapat) vezető huzaljának elhelyezése

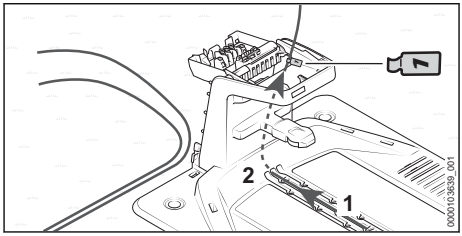


- A dokkolóállomás (2. csapat) vezető huzalját (1) úgy helyezze el, ahogyan az a dokkolóállomás (3. csapat) vezetőhuzalja esetében le van írva. Tartsa be a minimális a = 2 m távolságot a már lefektetett vezetőhuzaltól.
- Hagyja, hogy a vezető huzal (1) b = 1 m hosszan túlnyúljon a később lefektetendő határoló huzalon a fűnyírási terület szélén.

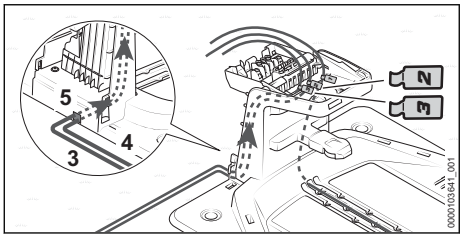
A fő dokkolóállomás (1. csapat) vezető huzaljának elhelyezése



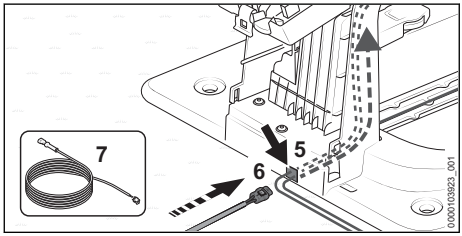
- Fektesse le a vezetőhuzalt legalább a = 2 m távolságra a már lefektetett vezetőhuzaltól a fő dokkolóállomásig (1. csapat).
- Hagyja, hogy a vezető huzal (1) b = 1 m hosszan túlnyúljon a később lefektetendő határoló huzalon a fűnyírási terület szélén.
- Rögzítse a vezető huzalt közvetlenül a fenéklemezen egy rögzítőszeggel.
- Tekerje le a huzaltekercsről az elegendő huzalt, és vágja le oldalcsípőfogóval.
  A huzal hosszának elegendőnek kell lennie ahhoz, hogy a vezető huzalt a fő dokkolóállomáson (1. csapat) keresztül vezesse és csatlakoztassa.
- A vezető huzalt úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítse a kampó.



- A vezető huzalt (1) dugja a középső átvezetésbe (2), és vezesse utána a huzalt.
  A vezető huzal (1) a fő dokkolóállomás (1. csapat) belsejében felfelé tolódik.
- A vezető huzalt a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel.
  A jelölés megkönnyíti később a helyes kapocshoz történő csatlakoztatást.



- Illessze a dokkolóállomások (2. és 3. csapat)vezető huzaljait (3. és 4.) a töltőkábel nyílásába (5), és vezesse után a vezetőhuzalokat.
  A vezetőhuzalok a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódnak.
- A vezető huzalt a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel.
  A jelölés megkönnyíti később a helyes kapocshoz történő csatlakoztatást.



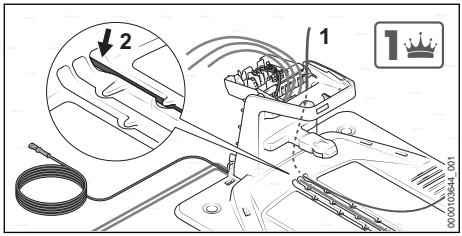
- Dugja a dugaszt (6) a nyílásba (5), és vezesse utána a töltőkábelt (7).
  A töltőkábel (7) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.

5.5 Határoló huzal elhelyezése

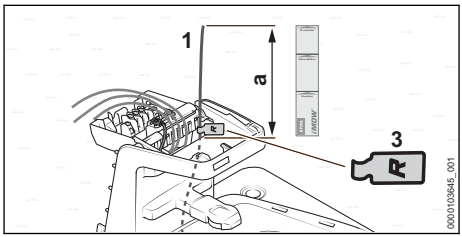
5.5.1 Határoló huzal elhelyezése

Határoló huzal elhelyezése a vezető huzalokhoz

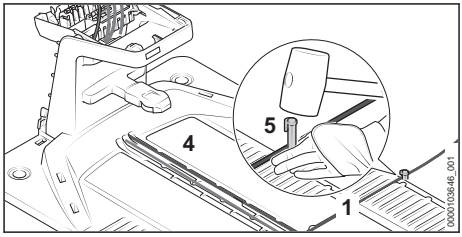
A fő dokkoló állomás (1. csapat) szolgál kiindulási pontként a határoló huzal lefektetéséhez. A határoló huzal az óramutató járásával megegyezően kerül lefektetésre.



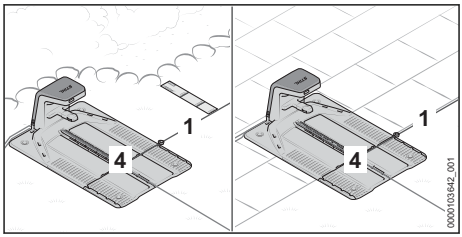
- Dugja a huzal kezdetét (1) a jobb oldali átvezetésbe (2), és vezesse utána a huzalt.
  A határoló huzal (1) a fő dokkolóállomás belsejében (1. csapat) felfelé tolódik.



- Addig vezesse utána a határoló huzalt (1), hogy a = 37 cm hosszúságban (hosszúság: 1x iMOW® vonalzó) felfelé túlnyúljon.
- A huzal kezdetét (1) a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel (3).
  A jelölés megkönnyíti később a helyes kapocshoz történő csatlakoztatást.



- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben (4), hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók.
- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fő dokkolóállomás fenéklemezén (4) egy rögzítőszeggel (5).

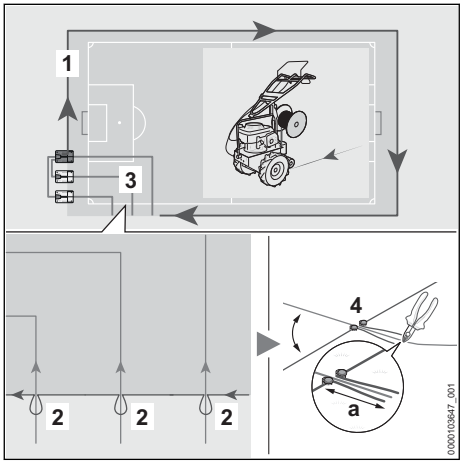


- Úgy helyezze el a határoló huzalt (1), hogy a következő feltételek teljesüljenek:
  – A határoló huzal (1) a fenéklemeztől (4) oldalra van kivezetve és 37 cm távolságra (hossza: 1x iMOW® ® vonalzó) az akadályoktól a hozzáférhető terület mentén kerül elhelyezésre.
  – A határoló huzal a fenéklemeztől (4) oldalra van kivezetve és a hozzáférhető terület menté kerül elhelyezésre.

A vezető huzalok csatlakozási pontjainak elhelyezése

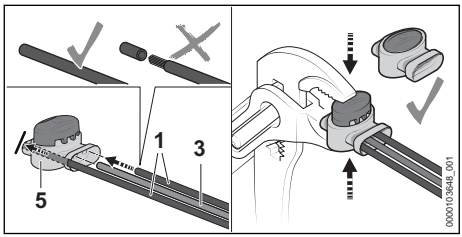
⚠ TUDNIVALÓ

- A huzalok sérülésének elkerülése érdekében a gyepkarbantartási munkálatok vagy játék közben a drótokat a gyep alatt fektesse le.

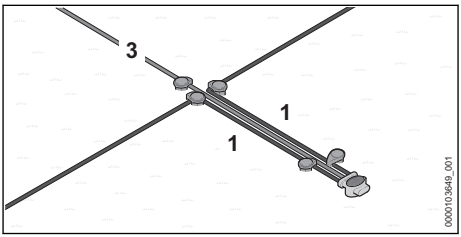


A körben futó határoló huzal (1) telepítésekor a vezető huzalok (3) csatlakozási pontjait (2) le kell fektetni:

- ► Rögzítse a határoló huzalt (1) az arra szolgáló helyeken egy rögzítőszeggel (4).
- ► Helyezze el a határoló huzalt (1) egy a = 15 cm hosszúságú hurokként, és rögzítse egy további rögzítőszeggel (4).
- ► Vágja át a határoló huzalt (1) a drótfül végénél pl. egy oldalcsípő fogóval.
- ► Fektesse a vezető huzalt (3) középre a határoló huzal (1) végei közé.
- ► Az összes vezetékvéget ugyanolyan hosszúra kell hozni, mint a = 15 .



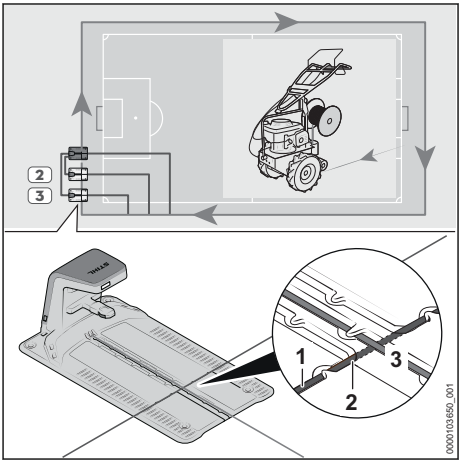
- ► A határoló huzalok (1) és a vezető huzal (3) végeit ütközésig dugja be a huzalösszekötőbe (5).
  A huzalvégeket nem szabad leszigetelni.
- ► A huzalösszekötőt (5) fogóval nyomja össze ütközésig.



- ► A határoló huzalokat (1) és a vezető huzalt (3) párhuzamosan és egymással szorosan vezesse anélkül, hogy a huzalok kereszteznék egymást.
- ► Rögzítse a huzalokat további rögzítőszegekkel.
- ► A határoló huzalt (1) helyezze el tovább a fűnyírási terület körül.

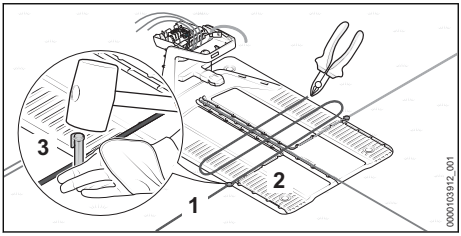
A határoló huzal elhelyezése a dokkolóállomásoknál (3. csapat) és (2. csapat)

Felülettől függően a határoló huzal lefektethető a dokkolóállomások fenéklemezein keresztül vagy a fenéklemezek alá.

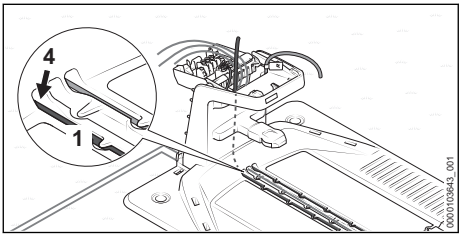


- Ha a határoló huzal (1) a dokkolóállomáson keresztül kerül elhelyezésre:
  - Dugja a határoló huzalt (1) a dokkolóállomás fenéklemezének oldalsó átvezetésbe (2), és vezesse utána a huzalt.
  - Vezesse át a határoló huzalt (1) a vezető huzal (3) alatt.
  - A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók.
  - Az eljárást ismételje meg a fő dokkolóállomásig (1. csapat).

Helyezze el a határoló huzalt a fő dokkolóállomáson (1. csapat)

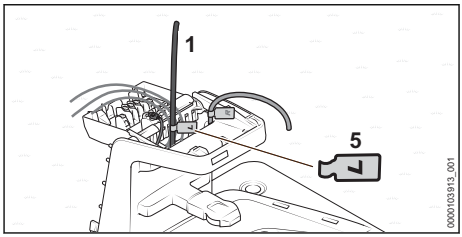


- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fő dokkolóállomás (1. csapat) fenéklemezén (2) egy rögzítőszeggel (3).
- A határoló huzallal (1) mérje le kétszer a fenéklemez szélességét, majd vágja le a megfelelő hosszúságúra a határoló huzalt (1) oldalcsípő fogóval.



- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók.
- Dugja a határoló huzalt (1) a bal oldali átvezetésbe (4), és vezesse utána a huzalt.

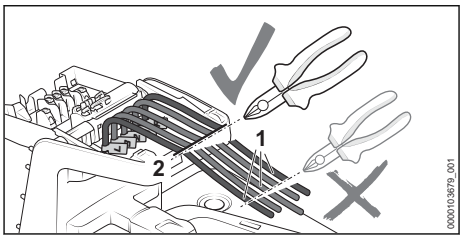
A huzal vége (1) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.



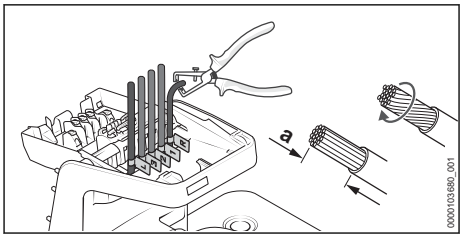
- A huzal kezdetét (1) a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel (5).

5.6 Dokkolóállomás elektromos csatlakoztatása

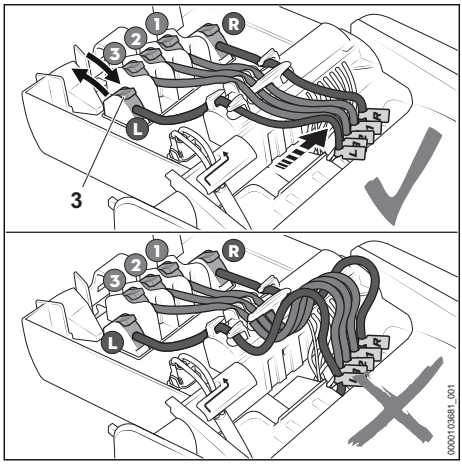
5.6.1 Határoló huzal és vezető huzal csatlakoztatása



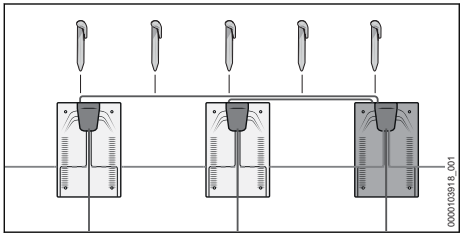
- Kissé feszítse meg a huzalvégeket (1), és az él (2) mentén oldalcsípő fogóval vágja le a megfelelő hosszúságúra.



- Szigetelje le a huzalvégeket a = 10 mm hosszúságban.
- Csavarja össze a huzalszálakat úgy, hogy egyetlen huzalszál se lógjon ki.



- A feliratos huzalvégeket párosítsa össze az adott kapcsokkal.
- A megfelelő kapocs karját (3) hátrafelé hajtsa fel.
- Vezesse be a leszigetelt huzalvéget a megfelelő kapocsba (3), és a kar lezárásához újra hajtsa előre.
- Rögzítse a határoló huzalokat és a vezető huzalokat a kábeltartókban úgy, hogy ne alakuljanak ki kábelhurkok.

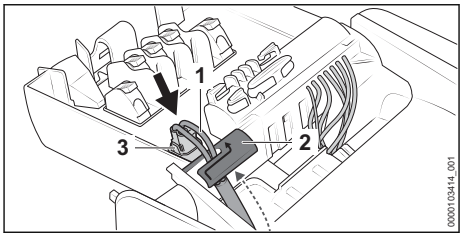


- Rögzítse a dokkolóállomások mögötti vezető huzalokat rögzítőszögekkel.

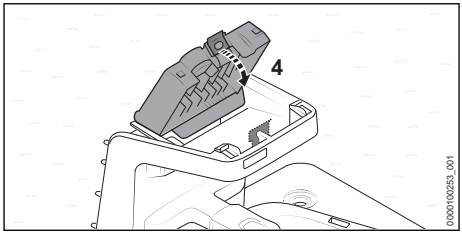
5.6.2 Töltőkábel csatlakoztatása

TUDNIVALÓ

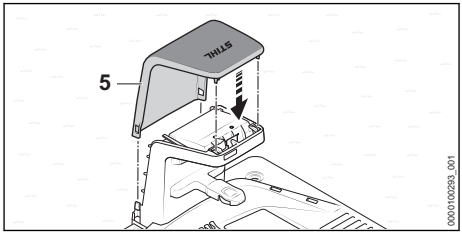
- A töltőkábel dugaszos csatlakozói összeszerelt állapotban védve vannak a szennyeződés ellen, pl. por és piszok ellen. Amennyiben a dugaszos csatlakozások szennyezettek, bekövetkezhet a dokkolóállomás üzemzavara.
  - Óvja a nyitott dugaszos csatlakozókat a szennyeződéstől.
  - A szennyezett dugaszos csatlakozókat úgy tisztítsa, ahogy a jelen használati utasításban található.



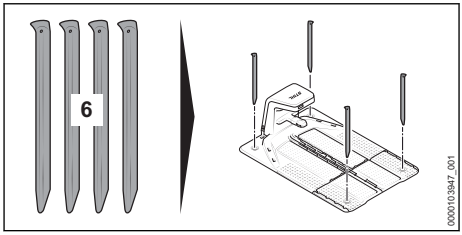
- Rögzítse a töltőkábelt (1) a kábeltartóban (2).
- Dugja be a dugaszt (3).
  A dugasz (3) mindkét oldalon hallhatóan és érezhetően bekattan.



- Hajtsa előre a fedelet (4).
  A fedél (4) hallhatóan és érezhetően bekattan.



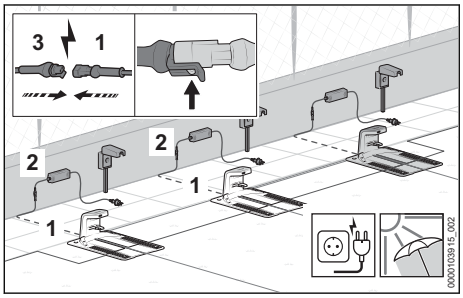
- Helyezze fel a fedelet (5).
  A fedél (5) hallhatóan bekattan.



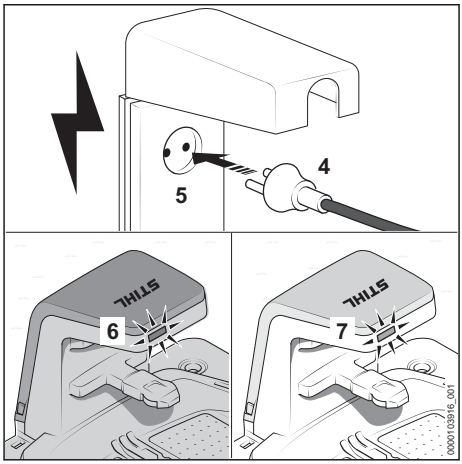
- Rögzítse a dokkolóállomásokat a talajra négy talajba vert szöggel (6).

Csatlakoztassa az összes többi dokkolóállomás töltőkábelét az ebben a fejezetben leírtak szerint.

5.6.3 A töltőkábel elhelyezése és a tápegység csatlakoztatása



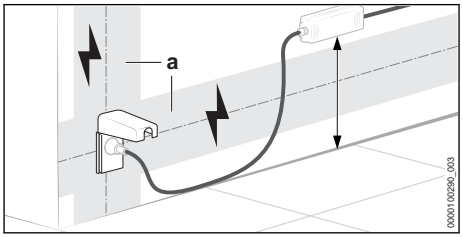
- Helyezze el a töltőkábelt (1) a tápegység (2) telephelyéig.
- Úgy válassza meg a tápegység (2) telephelyét, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
  – A tápegység (2) és a csatlakozóvezeték a fűnyírási területen kívül található.
  – Megfelelő konnektor található a tápegység (2) hatósugarában.
  – A tápegység (2) egyenletes és nem tartósan nedves aljzaton áll.
  – A tápegység (2) a padlótól megemelkedik, ha hosszabb ideig tartó nedvességnek van kitéve.
  – Amennyiben lehet: A telephely védve van az időjárás hatásaitól, és árnyékban van.
- Úgy helyezze el a töltőkábelt, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
  – A töltőkábel (1) a fűnyírási területen kívül van.
  – A töltőkábel (1) úgy van elhelyezve, hogy abban senki nem tud megbotlani.
  – A töltőkábel (1) nem feszül és nincs összegabalyodva.
  – A töltőkábel (1) teljesen le van tekercselve, és nem a dokkolóállomás alatt van.
  – A töltőkábel (1) nem fekszik tartósan nedves aljzaton.
- Kösse össze a töltőkábelt (1) a tápegység (2) dugaszával (3) úgy, hogy az teljesen bepattanjon.



- Dugja be a hálózati dugaszt (4) egy megfelelően beszerelt konnektorba (5).
  A fő dokkolóállomáson (1. csapat) lévő LED (6) zöld színnel világít. A többi dokkolóállomáson a LED (7) pirosan villog.

5.6.4 A tápegység falra szerelése

A tápegység falra szerelhető.



- A tápegységet úgy szerelje fel, hogy teljesüljenek az alábbi feltételek:
  – A rögzítéshez megfelelő anyagot használnak.
  – A tápegység vízszintes.
    Az alábbi távolságokat betartják:
    – A tápegység a lehetséges elektromos telepítések (a) területén kívül található.
    – Megfelelő konnektor található a tápegység hatósugarában.
  – Amennyiben lehet: A telephely védve van az időjárás hatásaitól, és árnyékban van.

5.7 Csapat beállítása

5.7.1 A csapat előkészítése

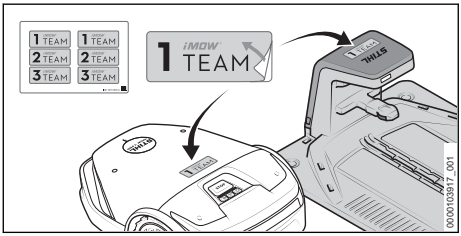
A fűnyíró visszaállítása

Ha a robotfűnyírót korábban egyetlen eszközként vagy egy másik csapatban használták, minden

beállítást vissza kell állítani az alapértelmezett beállításokra a "MY iMOW®“ appon keresztül, 🕮 9.2.

A robotfűnyírók beállításait csak a csapatként, a "MY iMOW®“ appon vagy a STIHL connected portálon keresztül történő beállítás után végezze el.

Robotfűnyírók és dokkolóállomások címkézése csapatként

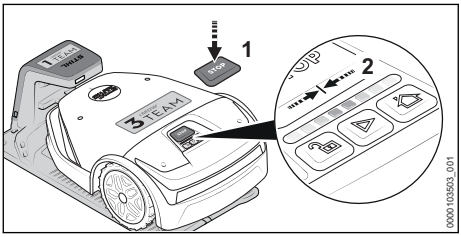


► Címkézze fel a robotfűnyírót és a hozzá tartozó dokkolóállomást a mellékelt matricákkal.

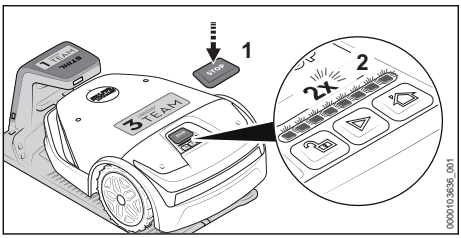
A sorrend jobbról balra:
– Fő dokkolóállomás (1. csapat)
– Dokkolóállomás (2. csapat)
– Dokkolóállomás (3. csapat)

A készülékzár aktiválása

A csapat funkció beállításához a robotfűnyíró készülékzárjának aktívnak kell lennie.



► Nyomja meg a „STOP” gombot (1).
A robotfűnyíró megáll és lezáródik.
► Nyomja meg a „STOP” gombot (1) , és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (2) teljesen piros színnel világítson.



► Nyomja meg a „STOP” gombot (1).
A fénycsík (2) kétszer felvillan. A robotfűnyíró készülékzárja aktív.

PIN-védelem kikapcsolása

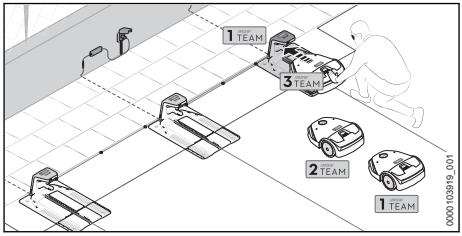
A csapatfunkció beállításához a PIN-védelmet ki kell kapcsolni a robotfűnyírón.
► Ha a PIN-védelem aktív: kapcsolja ki a PIN-védelmet a „MY iMOW® appon keresztül.

5.7.2 Csapat beállítása

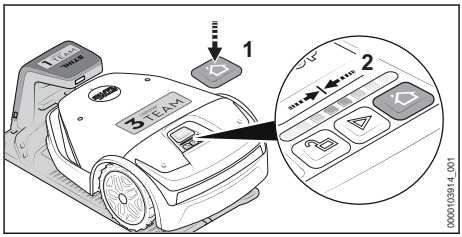
A csapatfunkciót minden egyes robotfűnyíró és a hozzá tartozó dokkolóállomás esetében különkülön kell beállítani, csökkenő sorrendben:
– 3. csapat
– 2. csapat
– 1. csapat

A csapatfunkció beállításához az adott robotfűnyírót először is be kell helyezni a fő dokkolóállomásba (1. csapat).

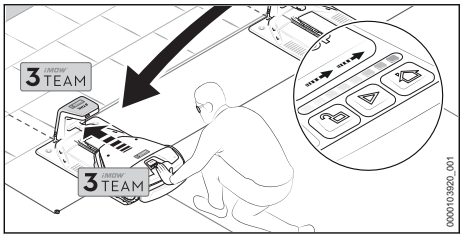
3. csapat beállítása



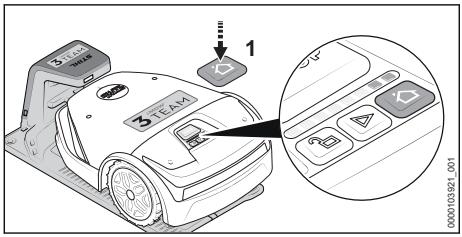
► Tolja a robotfűnyírót (3. csapat) ütközésig a fő dokkolóállomásba (1. csapat).



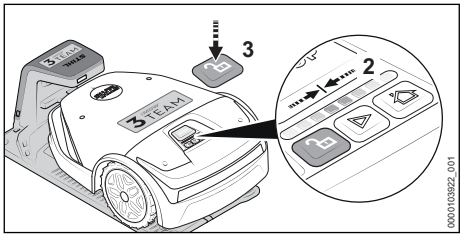
► Nyomja meg a „HÁZ” gombot (1) , és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (2) teljesen sárgán világítson.
A csapat-konfiguráció aktív és a fénycsík (2) sárgán világít balról jobbra.



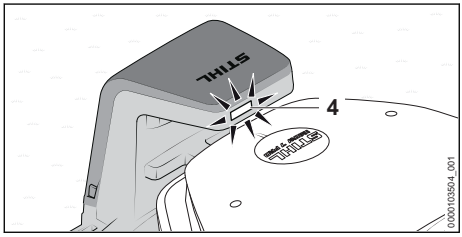
- Vegye ki a robotfűnyírót (3. csapat) a fő dokkolóállomásból és tolja ütközésig a célállomásba (3. csapat).



- Nyomja meg a „HÁZ” gombot (1).
  A célállomás megerősítése.



- Nyomja meg a „ZÁR” gombot (3), és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (2) teljesen fehéren világítson.
  A robotfűnyíró készülékzárja kikapcsolva.



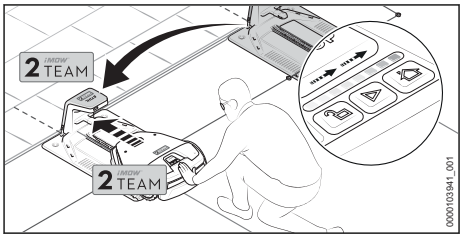
- Nyomja meg a jelzett billentyűkombinációkat.
  A dokkolóállomáson (3. csapat) lévő LED (4) fehér színnel villog.

A 3. csapat beállítva. A robotfűnyíró készen áll a fűnyírásra.

2. csapat beállítása

A csapatfunkciót a 2. csapathoz úgy kell beállítani, mint ahogyan az a 3. csapat esetében le van írva.

- Tolja a robotfűnyírót (2. csapat) ütközésig a fő dokkolóállomásba (1. csapat).
- Nyomja meg a „HÁZ” gombot és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík teljesen sárgán világítson.
  A csapat-konfiguráció aktív és a fénycsík sárgán világít balról jobbra.

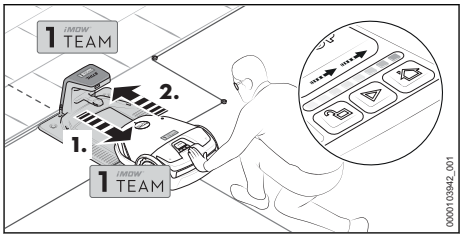


- Vegye ki a robotfűnyírót (2. csapat) a fő dokkolóállomásból és tolja ütközésig a célállomásba (2. csapat).
- Nyomja meg a „HÁZ” gombot.
  A célállomás megerősítése.
- Nyomja meg a „ZÁR” gombot és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík teljesen fehéren világítson
  A robotfűnyíró készülékzárja kikapcsolva.
- Nyomja meg a jelzett billentyűkombinációkat.
  A dokkolóállomáson (2. csapat) lévő LED fehér színnel villog.

1. csapat beállítása

A csapatfunkciót az 1. csapathoz úgy kell beállítani, mint ahogyan az a 3. és 2. csapat esetében le van írva.

- Tolja a robotfűnyírót (1. csapat) ütközésig a fő dokkolóállomásba (1. csapat).
- Nyomja meg a „HÁZ” gombot és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík teljesen sárgán világítson.
  A csapat-konfiguráció aktív és a fénycsík sárgán világít balról jobbra.



- ► Vegye ki a robotfűnyírót (1. csapat) a fő dokkolóállomásból (1. csapat) és tolja ismét ütközésig a fő dokkolóállomásba.
- ► Nyomja meg a „HÁZ” gombot.
  A célállomás megerősítése.
- ► Nyomja meg a „ZÁR” gombot és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík teljesen fehéren világítson
  A robotfűnyíró készülékzárja kikapcsolva.
- ► Nyomja meg a jelzett billentyűkombinációkat.
  A dokkolóállomáson (1. csapat) lévő LED fehér színnel villog.

Fejezze be a csapatbeállítást

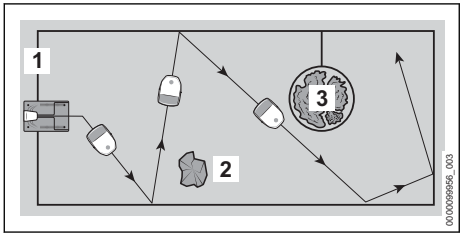
A robotfűnyírók beállításait csak a csapatként, a "MY iMOW®“ appon vagy a STIHL connected portálon keresztül történő beállítás után végezze el.
A csapatfunkció legfontosabb beállításai:
– Egyforma vágási magasság meghatározása minden robotfűnyíróhoz
– Nyírási terv létrehozása és időzóna meghatározása
– Esőérzékelő beállítása
– Az indítási távolság definiálása

Az indítási távolság definiálásához a PIN-védelemnek a robotfűnyírón aktiválva kell lennie.
- ► Ha a PIN-védelem aktív: kapcsolja ki a PIN-védelmet a „MY iMOW® appon keresztül.

6 Robotfűnyíró használata egyetlen eszközként

6.1 Működés leírása

6.1.1 A működés ismertetése



A robotfűnyíró véletlenszerűen kiválasztott pályákon nyírja a füvet. Azért, hogy a robotfűnyíró felismerje a fűnyírási terület határait, határoló huzalt (1) kell a fűnyírási terület köré kihúzni.

A határoló huzal (1) jelet ad a robotfűnyírónak. A jelet a dokkolóállomás hozza létre.

A fűnyírási területen lévő fix akadályokat (2) a robotfűnyíró untrahangszenzorok és egy ütközésérzékelő segítségével észleli.

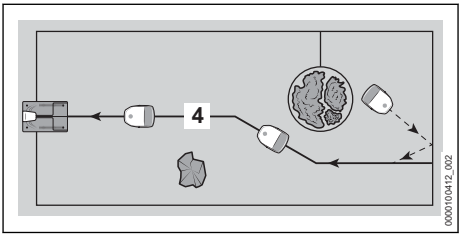
Ha a robotfűnyíró fix akadályt (2) észlel, lelassul a mozgása, nekiütközik a fix akadálynak, végül egy másik irányban halad tovább.

Azokat a területeket (3), ahová a robotfűnyírónak nem szabad behajtania, és azokat az akdályokat, amelyeknek nem szabad nekiütköznie, a határoló huzal (1) segítségével el kell határolni a fűnyírási terület többi részétől.

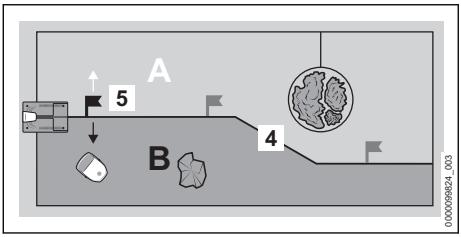
Ha a robotfűnyíró elkerített területet (3) észlel, lelassul a mozgása, végül egy másik irányban halad tovább.

Fűnyíró üzemben a robotfűnyíró önállóan elhagyja a dokkolóállomást, és nyírja a füvet.

A robotfűnyíró kezelése a „MYiMOW®” appon keresztül, és a robotfűnyírón lévő kezelőtábla gombjaival történik. A robotfűnyírón lévő fénycsík, valamint egy mesterségesen létrehozott beszéd ad tájékoztatást a robotfűnyíró aktuális állapotáról.

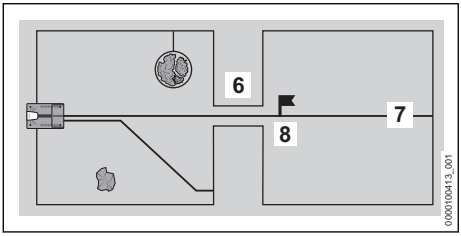


Ha alacsony az akkumulátor töltöttsége, a robotfűnyíró fűnyírási üzem közben a legközelebbre lefektetett vezető huzalt (4) keresi. Ha felismer egy vezető huzalt (4), akkor a robotfűnyíró önállóan visszamegy a dokkolóállomáshoz. A dokkolóállomás újra feltölti az akkumulátort. Legalább egy vezető huzalt (4) el kell helyezni a fűnyírási területen. Legfeljebb három vezető huzal helyezhető el. Amennyiben a fűnyírási üzemet meg kell szakítani vagy az akkumulátort fel kell tölteni, a robotfűnyíró a „MYiMOW®” app vagy a „Ház” nyomógomb segítségével közvetlenül visszaküldhető a dokkolóállomáshoz.



Egy vezető huzalon (4) legfeljebb három indítási pont (5) helyezhető el. A robotfűnyíró célzottan közelíti meg az adott indítási pontot, és onnan kezdheti a fűnyírást.

A vezető huzal (4) által a fűnyírási terület több zónára feloszthatói (példa: A és B). A zónákat egy indítási pont (5) definiálja. A kiválasztott indítási pontból a robotfűnyíró balra vagy jobbra irányítható a kívánt zónába. Ekkor a robotfűnyíró célzottan a kiválasztott zónában végezheti a fűnyírást. Az indítási pontokat és zónákat a „MYiMOW®" appon keresztül lehet kezelni, és a fűnyírási tervben figyelembe lehet venni.



Ha a fűnyírási területen szűkület (6) található, amennyiben a határoló huzalok között megtartottak egy meghatározott minimális távolságot, a robotfűnyíró bemegy oda. Ha nem éri el a minimális távolságot, akkor egy vezető huzalt (7) kell elhelyezni a szűkületen (6) át. A vezető huzal (7) ezután célzottan átvezeti a robotfűnyírót a szűkületen (6) egy indítási ponthoz (8). Az indítási ponttól (8) a robotfűnyíró le tudja nyírni a szűkület (6) mögötti területet. Azt, hogy a robotfűnyíró indítási pontját (8) milyen gyakran vezéreljék ki, a „MYiMOW®" appban be lehet állítani, és a fűnyírási tervben figyelembe lehet venni.

6.2 A fűnyírási terület és a robotfűnyíró használatra való előkészítése

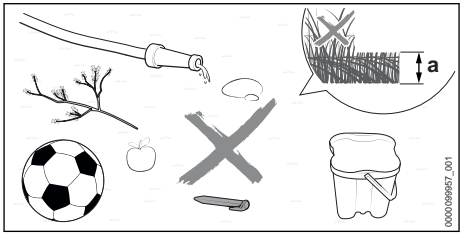
6.2.1 Fűnyírási terület tervezése és előkészítése

A robotfűnyíró üzembe helyezése előtt a fűnyírási területet meg kell tervezni és elő kell készíteni. Ezáltal erős kialakítású telepítést, valamint feltűnésmentes üzemelést tesz lehetővé, és a lehetséges zavarforrások is kiküszöbölhetők.

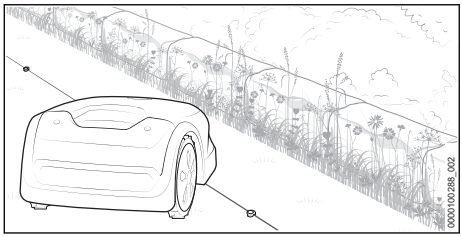
A fűnyírási terület tervezése

- Ismerkedjen meg a dokkolóállomásra és a vezetékelhelyezésre vonatkozó leírásokkal a következő fejezetekben.
- Információk átvitele a saját kertre:
  - A fűnyírási terület körvonala
  - A dokkolóállomás elhelyezkedése
  - A határoló huzal elvezetése (ügyeljen a leírt peremtávolságokra és a vezetékelhelyezési esetekre)
  - A vezető huzal / vezető huzalok elvezetése (minimum egy, maximum három)

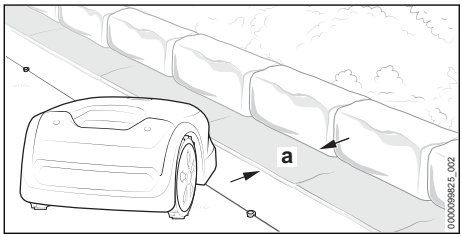
Fűnyírási terület előkészítése



- Távolítsa el a környezetben heverő tárgyakat.
- Távolítsa el a fémeket, a mágneses és elektromosan vezető anyagokat, valamint a régi határoló huzalokat.
- A füvet fűnyíróval olyan vágási magasságban nyírja le, amelyet később a robotfűnyíró üzemeléséhez is beállít. A vágási magasság standardbeállítása a = 4 cm.
- Egyenlítse ki a lyukakat és a durva egyenetlenségeket.
- Kemény és száraz talaj esetén a fűnyírási területet kissé öntözze meg, hogy könnyebben beüthesse a rögzítőszegeket.



► A kialakítása miatt a robotfűnyíró a nem bejárható területek mentén elhagy egy sáv lenyíratlan füvet. A sáv hasznosítható pl. virágmagok vetésére, hogy a rovarok számára egy virágzó területet alakítsanak ki.



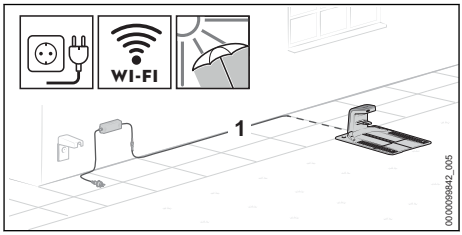
► Amennyiben a nem bejárható területek mentén szegély nélküli fűnyírásra van szükség: Helyezzen el ennek a területnek a mentén gyepszegélyező köveket vagy lapokat, amelyek szélessége legyen minimum a = 24 cm.

6.2.2 A robotfűnyíró használatra való előkészítése

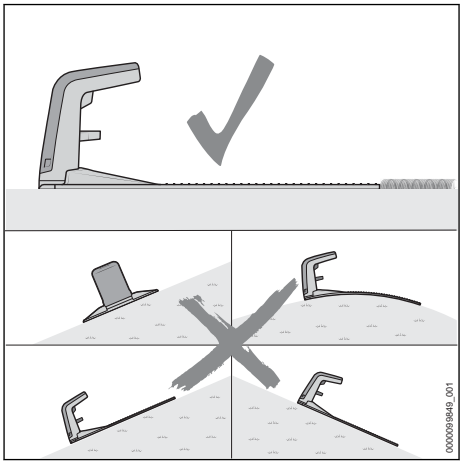
► Csomagolóanyag és szállítási biztosítók eltávolítása.
► Bizonyosodjon meg róla, hogy a következő alkotóelemek biztonságos állapotban vannak:
– Robotfűnyíró, 🕮 4.6.1
– Fűnyírómű, 🕮 4.6.2
– Akkumulátor, 🕮 4.6.3
– Dokkolóállomás és tápegység, 🕮 4.6.4
► Dokkolóállomás felállítása, 🕮 6.3
► Határoló huzal elhelyezése, 🕮 6.4
► A határoló huzal elhelyezésének lezárása, 🕮 6.5.1
► Vezető huzal elhelyezése, 🕮 6.6.1
► Dokkolóállomás elektromos csatlakoztatása, 🕮 6.7.1
► A robotfűnyíró töltése, 🕮 6.8.1
► Bluetooth®-os rádiós interfész csatlakoztatása, 🕮 7.1
► Amennyiben nem tudja az összes lépést kivitelezni: ne használja a robotfűnyírót, és forduljon STIHL márkakereskedéshez.

6.3 A dokkolóállomás felállítása

6.3.1 Általános előírások



► Úgy válassza meg a dokkolóállomás telephelyét, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
– A töltőkábel (1) a fűnyírási területen kívül megfelelő konektorhoz helyezhető.
– A dokkolóállomás és tápegység jól belátható helyen áll.
– A dokkolóállomás azon a fűnyírási területen áll, amelyik a legnagyobb, vagy amelyiket a leggyakrabban nyírják.
– Amennyiben lehet: A telephely védve van az időjárás hatásaitól, és árnyékban van.
– Amennyiben lehet: A dokkolóállomás egy vezeték nélküli hálózat (WLAN-kapcsolat) vételi területén belül helyezkedik el.
– Amennyiben lehet: A dokkolóállomás a lejtő alján lévő lejtős területen található.



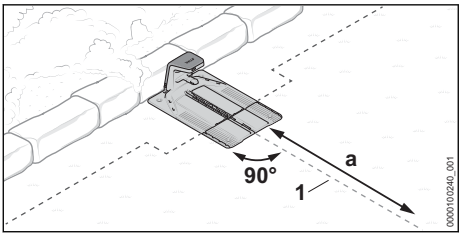
- ► Úgy igazítsa be a dokkolóállomást, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
  - – A dokkolóállomás sík területen áll.
  - – A dokkolóállomás a nyílásával előre, a fűnyírási terület felé van irányítva.
  - – A dokkolóállomás vízszintesen van beigazítva, nem billen oldalra, előre vagy hátra.
  - – A fenéklemez nem hajlik, és laposan fekszik fel a padlón.

6.3.2 A dokkolóállomás elhelyezése

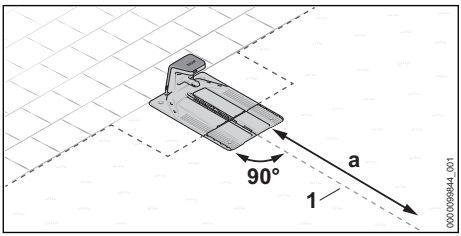
A dokkolóállomás megfelelő elhelyezése a tervezett telephelytől és annak környezetétől függ.

- ► Válassza meg a telephelyet, és állítsa fel a dokkolóállomást az ismertetett módon.

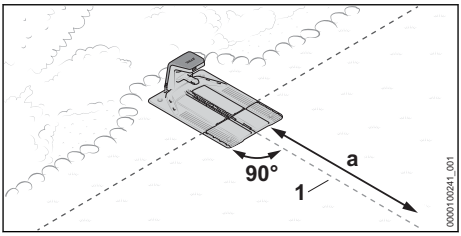
Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási területen



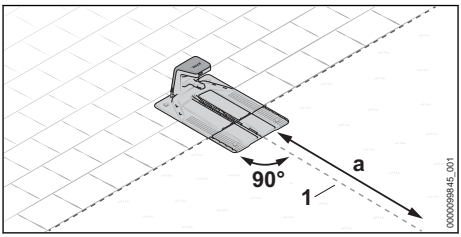
A dokkolóállomás a fal melletti fűnyírási terület peremén helyezkedik el, a vezető huzal (1) pedig a = 2 méter hosszon vezethető el a dokkolóállomástól a fűnyírási területre.



A dokkolóállomás a fűnyírási terület peremén áll. A szomszédos területre rá szabad hajtani, a vezető huzalt (1) pedig a = 2 m hosszon egyenesen kell a dokkolóállomástól a fűnyírási területbe vezetni.



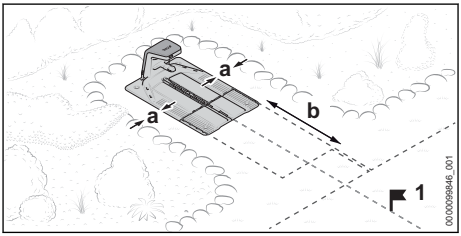
A dokkolóállomás részben egy ágyásban, részben a fűnyírási területen helyezkedik el, a vezető huzal (1) pedig a = 2 méter hosszon vezethető a dokkolóállomástól a fűnyírási területbe.



A dokkolóállomás részben egy járható területen, részben a fűnyírási területen helyezkedik el, a vezető huzal (1) pedig a = 2 méter hosszon vezethető a dokkolóállomástól a fűnyírási területbe.

- ► A dokkolóállomás előkészítése, 🕮 6.3.3.
- ► Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási területen, 🕮 6.3.4.

Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási területen kívül



A dokkolóállomás a fűnyírási területen kívül áll.

A szomszédos területektől az oldalirányú távolságnak legalább a = 15 cm-nek kell lennie.

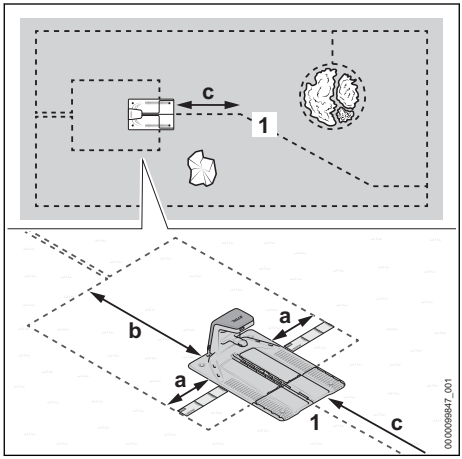
A dokkolóállomás első szélétől a fűnyírási területig mért távolságnak legalább b = 2 méternek kell lennie.

Ennél a változatnál az üzembe helyezés lezárásáig kötelező elhelyezni egy indítási pontot (1) a fűnyírási területen. Ezt követően a robotfűnyíró

ettől a ponttól kezdi a fűnyírást, és nem közvetlenül a dokkolóállomástól. Az indítási pontokat és zónákat a „MYiMOW®" appon keresztül lehet beállítani. Az indítási pont (1) megközelítésének gyakoriságát az appban 100%-ra kell beállítani.

- ► A dokkolóállomás előkészítése, 🕮 6.3.3.
- ► Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási területen kívül, 🕮 6.3.5.

Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási terület közepén



A dokkolóállomás „szigetként" a fűnyírási terület közepén kerül elhelyezésre.

Ennél a változatnál a dokkolóállomás körül a határoló huzal hátrafelé a fűnyírási terület peremén kerül elvezetésre. A vezető huzaal előre a fűnyírási terület pereméig kerül elvezetésre.

A szomszédos területektől az oldalirányú távolságnak legalább a = 37 cm-nek (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) kell lennie.

A dokkolóállomás hátsó szélétől a fűnyírási terület pereméig mért távolságnak legalább b = 2 méternek kell lennie.

A vezető huzalt (1) c = 2 m hosszon egyenesen kell tudni bevezetni a dokkolóállomástól a fűnyírási területbe.

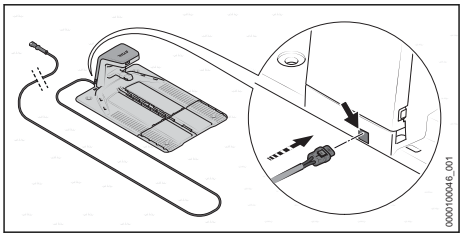
- ► A dokkolóállomás előkészítése, 🕮 6.3.3.
- ► Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási terület közepén, 🕮 6.3.6.

6.3.3 A dokkolóállomás előkészítése

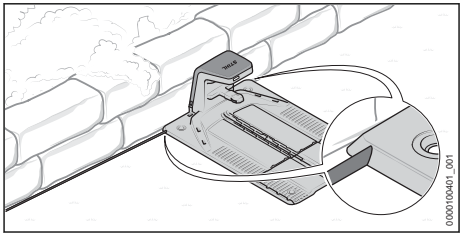
Töltőkábel csatlakoztatása

TUDNIVALÓ

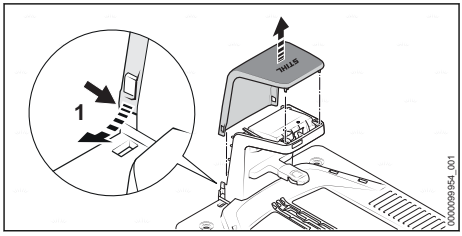
- ■ A töltőkábel dugaszos csatlakozói összeszerelt állapotban védve vannak a szennyeződés ellen, pl. por és piszok ellen. Amennyiben a dugaszos csatlakozások szennyezettek, bekövetkezhet a dokkolóállomás üzemzavara.
  - ► Óvja a nyitott dugaszos csatlakozókat a szennyeződéstől.
  - ► A szennyezett dugaszos csatlakozókat úgy tisztítsa, ahogy a jelen használati utasításban található.



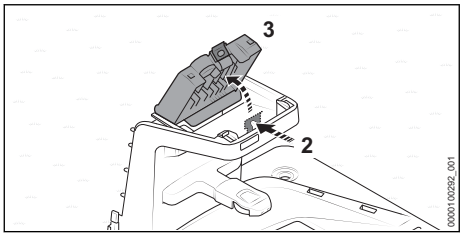
A töltőkábel alapfelszereltség szerint hátulról csatlakoztatható.



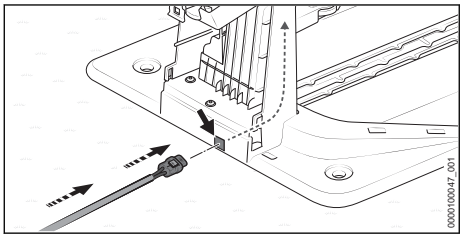
Amennyiben a dokkolóállomás közvetlenül falnál áll, a töltőkábel a fenéklemezen keresztül is elhelyezhető. A töltőkábel bal vagy jobb oldalon is kivezethető a fenéklemezből.



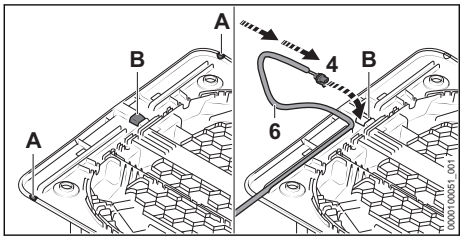
- ► Kissé hajlítsa kifelé a burkolatot (1) mindkét oldalon, és felfelé vegye le.



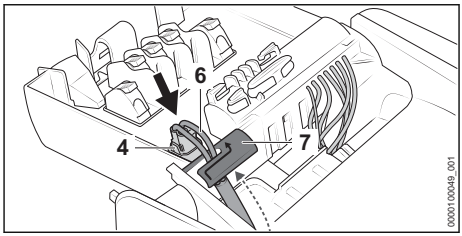
► Nyomja meg a kikapcsolókart (2), és hajtsa fel a fedelet (3).



► Amennyiben a dokkolóállomást hátulról kell csatlakoztatni:
  ► Dugja a dugaszt (4) az átvezetésbe (5), és vezesse utána a töltőkábelt (6).
  A töltőkábel (6) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.

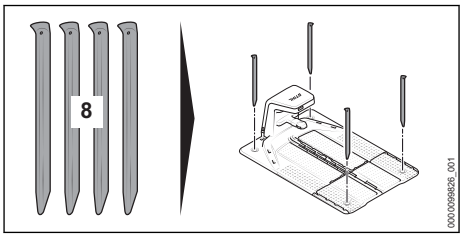


► Amennyiben a dokkolóállomás közvetlenül falnál áll, vagy a töltőkábelt a fenéklemezen keresztül oldalra kell elvezetni:
  ► A fenéklemez megfelelő oldalán nyissa meg a peremet az (A) jelű helyen, és sorjátlanítsa.
  ► A fenéklemez közepén vágjon ki egy nyílást (B), és sorjátlanítsa.
  ► Dugja a dugaszt (4) a nyílásba (B), és vezesse utána a töltőkábelt (6).
  A töltőkábel (6) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.



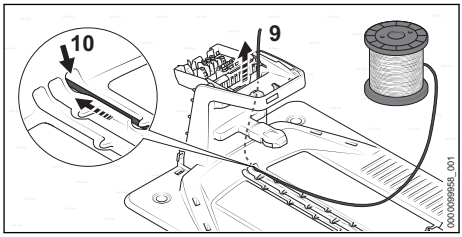
► Rögzítse a töltőkábelt (6) a kábeltartóban (7).
► Dugja be a dugaszt (4).
  A dugasz (4) mindkét oldalon hallhatóan és érezhetően bekattan.

A dokkolóállomás rögzítése

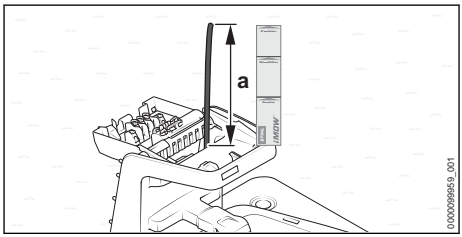


► Rögzítse a dokkolóállomást a talajra négy talajba vert szöggel (8).

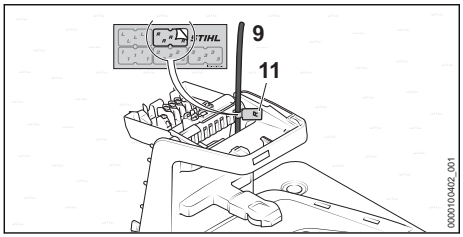
A határoló huzal bevezetése



► Dugja a huzal kezdetét (9) a jobb oldali átvezetésbe (10), és vezesse utána a huzalt.
  A határoló huzal (9) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.

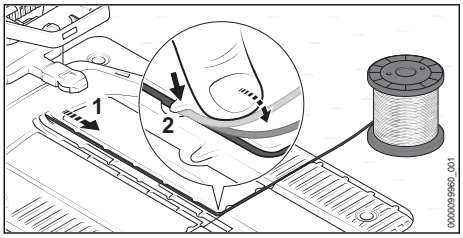


► Addig vezesse utána a htároló huzalt, hogy a = 37 cm hosszúságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) felfelé túlnyúljon.

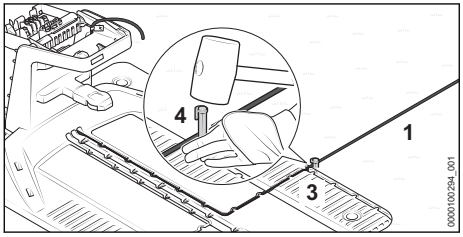


- A huzal kezdetét (9) a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel (11). A jelölés megkönnyíti később a helyes kapocshoz történő csatlakoztatást.

6.3.4 Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási területen

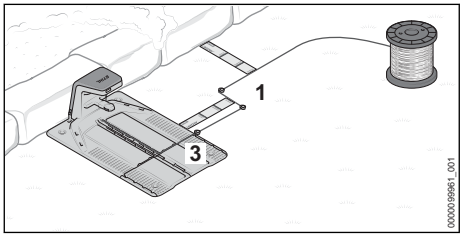


- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók (2).



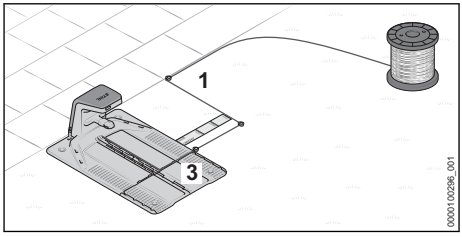
- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (3) egy rögzítőszeggel (4).

Ha a dokkolóállomás falnál áll:



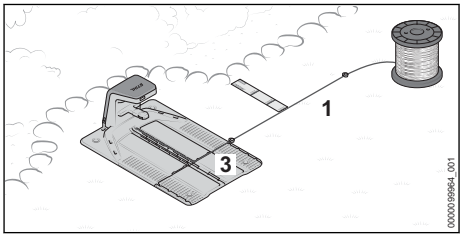
- Vezesse el a határoló huzalt (1) 37 cm távolságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) oldalt a fenéklemeztől (3).
- Vezesse a határoló huzalt (1) a fenéklemezzel (3) párhuzamosan a fűnyírási terület pereméig, és tartsa be a faltól mért 37 cm távolságot (hosszúság: 1x iMOW® Ruler).
- A határoló huzalt (1) az óramutató járási irányna szerint helyezze el a fűnyírási terület körül, 🕮 6.4.

Ha a dokkolóállomás egy szomszédos, bejárható területen áll:



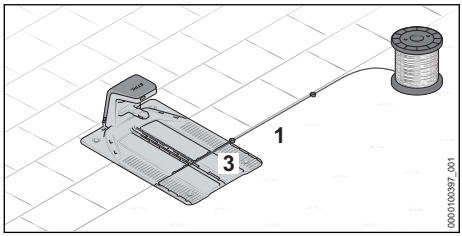
- Vezesse el a határoló huzalt (1) 37 cm távolságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) oldalt a fenéklemeztől (3).
- Vezesse a határoló huzalt (1) a fenéklemezzel (3) párhuzamosan a fűnyírási terület pereméig.
- A határoló huzalt (1) az óramutató járási irányna szerint helyezze el a fűnyírási terület körül, 🕮 6.4.

Ha a dokkolóállomás részben egy ágyáson, részben a fűnyírási területen áll:



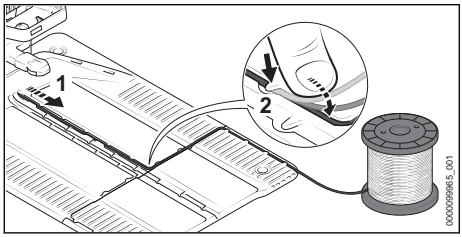
- A határoló huzalt (1) a fenéklemeztől (3) oldalra vezesse el, és tartsa be a 37 cm távolságot (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) az ágyással párhuzamosan.
- A határoló huzalt (1) az óramutató járási irányna szerint helyezze el a fűnyírási terület körül, 🕮 6.4.

Ha a dokkolóállomás részben egy bejárható területen, részben a fűnyírási területen áll:

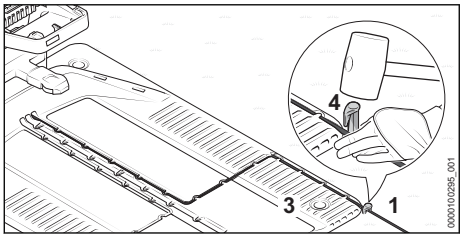


- Vezesse el a határoló huzalt (1) a fenéklemeztől (3) oldalra, és a bejárható terület mentén.
- A határoló huzalt (1) az óramutató járási iránya szerint helyezze el a fűnyírási terület körül, 🕮 6.4.

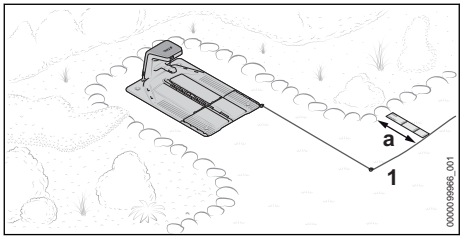
6.3.5 Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási területen kívül



- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók (2).

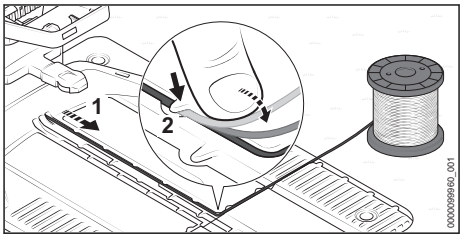


- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (3) egy rögzítőszeggel (4).

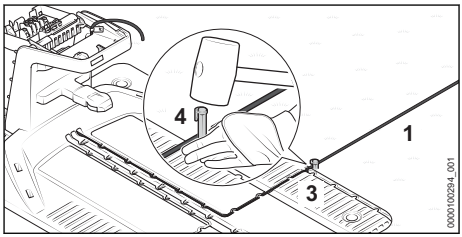


- Vezesse a határoló huzalt (1) előrefelé a fűnyírási területig.
  A fűnyírási terület peremétől mért helyes távolság attól függ, hogy a fűnyírási terület pereme bejárható-e, vagy be kell-e tartani az a = 37 cm távolságot (hosszúság: 1x iMOW® Ruler).
- A határoló huzalt (1) az óramutató járási iránya szerint helyezze el a fűnyírási terület körül, 🕮 6.4.

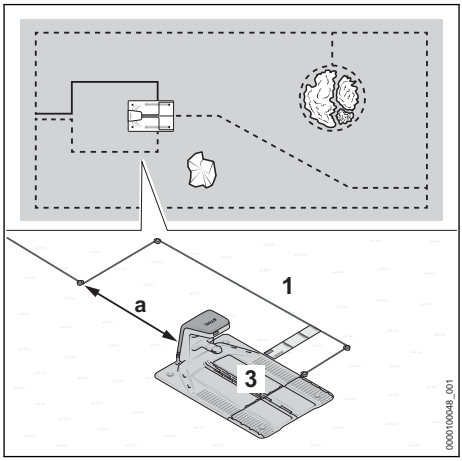
6.3.6 Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási terület közepén



- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók (2).



- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (3) egy rögzítőszeggel (4).



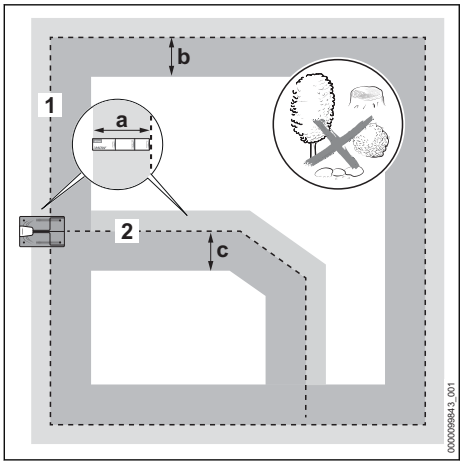
- Vezesse el a határoló huzalt (1) legalább 37 cm távolságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) oldalt a fenéklemeztől (3).

- Vezesse el a határoló huzalt (1) minimum a = 2 m távolságban a fenéklemez (3) mögött.
- Vezesse el a határoló huzalt (1) a dokkolóállomás mögött középen a fűnyírási terület peremén.
  A fűnyírási terület peremétől mért helyes távolságot a szomszédos területtől függően kell betartani.
- A határoló huzalt (1) az óramutató járási iránya szerint helyezze el a fűnyírási terület körül, 📖 6.4.

6.4 Határoló huzal elhelyezése

6.4.1 Általános előírások

A határoló huzal és a vezető huzal elvezetésének ellenőrzése a fűnyírási területen



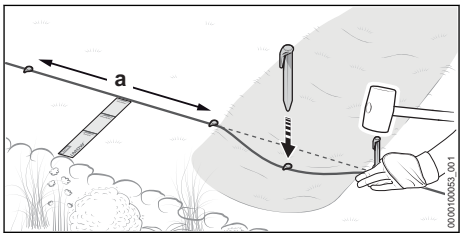
- Bizonyosodjon meg arról, hogy a határoló huzal és a vezető huzal mentén a fűnyírási terület az alábbi szélességekben egyenletes, és lehetőleg akadályoktól mentes:

Határoló huzal (1)
- kifelé: a = 37 cm (hosszúság: 1x iMOW® Ruler)
- befelé: b = 1,2 m

Vezető huzal (2)
- menetirány szerint jobbra a dokkolóállomásig: a = 37 cm (hosszúság: 1x iMOW® Ruler)
- menetirány szerint balra a dokkolóállomásig: c = 1,2 m

Határoló huzal elhelyezése
- A dokkolóállomásnál kezdve a határoló huzalt az óramutató járási iránya szerint kell elhelyezni.
- Ne törje meg, ne vágja át, ne feszítse meg és ne keresztezze a határoló huzalt.
- Győződjön meg arról, hogy a határoló huzalt nem keresztezi vezető huzal.
  - Kivétel: Utca telepítésekor a vezető huzalnak kereszteznie kell a határoló huzalt.
- Be kell tartani a legalább 1 m távolságot a szomszédos robotfűnyíró-telepítések határoló huzaljaitól.
- Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal hossza nem haladja meg a 850 métert.
- A határoló huzalt és a vezető huzalt ne fektesse különböző mélyre.

A határoló huzal és a vezető huzal rögzítése

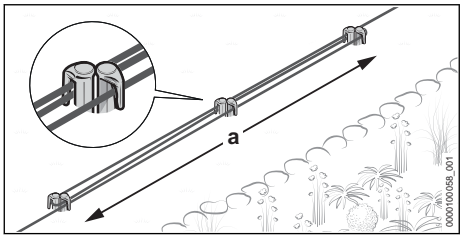


- A határoló huzalt és a vezető huzalt úgy rögzítse a rögzítőszegekkel, hogy teljesüljenek az alábbi feltételek:
  – A rögzítőszegek közötti távolság legfeljebb a = 1 m.
  – A határoló huzal és a vezető huzal mindenhol laposan fekszik fel a talajon.
  – A rögzítőszegeket teljesen be kell süllyeszteni.

Tartalék huzal elhelyezése

A tartalék huzalok megkönnyítik huzalelhelyezéskor a korrekciókat, és mozgásteret hagynak a jövőbeni adaptációkhoz.
Példák:
– Kibővítenek egy ágyást, és újra le kell határolni.
– A bokrok és cserjék nőnek, így a határoló huzalt nagyobb ívben kell elvezetni a növényzet körül.
– A határoló huzalt túl rövidre szabták le a dokkolóállomásnál, és nem lehet csatlakoztatni.

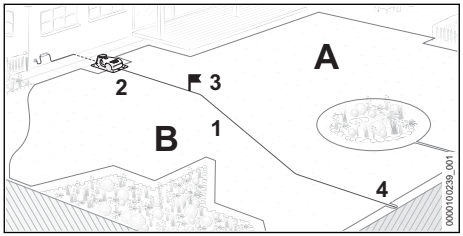
Egy vagy több tartalék huzal betervezhető és elhelyezhető.



- A határoló huzalt a = 1 m hosszúságban párhuzamosan és szorosan egymás mellett 2 rögzítőszeg körül kell elvezetni anélkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.
- A tartalék huzalokat középen két további rögzítőszeggel kell rögzíteni.

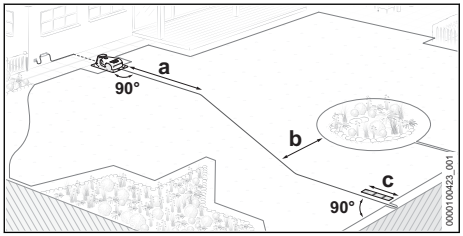
6.4.2 Vezető huzal betervezése és a csatlakozási hely elhelyezése határoló huzalon

A vezető huzal vagy több vezető huzal elhelyezését előzetesen gondosan meg kell tervezni. Már a határoló huzal elvezetésekor figyelembe kell venni az összes vezető huzal helyzetét. Legalább egy vezető huzalt muszáj elhelyezni, három vezető huzal elhelyezhető.

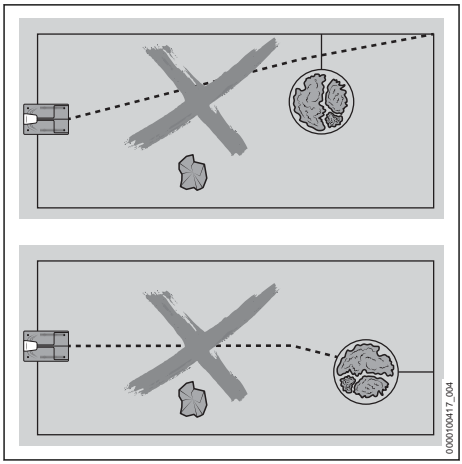


Egy vezető huzal (1) az alábbi funkciókat tölti be:
– A dokkolóállomáshoz (2) a hazajutáshoz irányt mutat
– Egy indítási pont (3) kivezérlése
– A fűnyírási területet zónákra (A és B) osztja

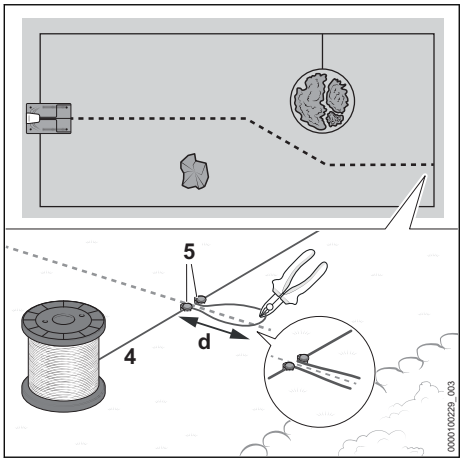
A vezető huzal (1) a dokkolóállomáson (2) kezdve a fűnyírási területen át kerül lefektetésre, és egy lehetőleg távol elhelyezkedő helyen csatlakozik a körben futó határoló huzalra (4). 📖 6.6



- A vezető huzalt úgy tervezze be, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
– A vezető huzalt a = 2 m hosszon egyenesen kell a dokkolóállomástól a fűnyírási területbe vezetni.
– A vezető huzal és a körben futó határoló huzal közötti minimális távolság b = 27,5 cm
– A vezető huzal c = 37 cm minimális távolsággal (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) egyenesen és merőlegesen halad, majd csatlakozik a határoló huzalra.



– A vezető huzal nem keresztezheti lezárt terület kapcsolódását.
– A vezető huzal nem csatlakozhat sarokban a határoló huzalra.
– A vezető huzal nem csatlakozhat egy lezárt terület határoló huzalára.
– A vezető huzal nem keresztezhet határoló huzalt.
  Kivétel: Utca telepítésekor a vezető huzalnak kereszteznie kell a határoló huzalt.
– A vezető huzal nem törhet meg, nem feszülhet, és nem keresztezheti saját magát.



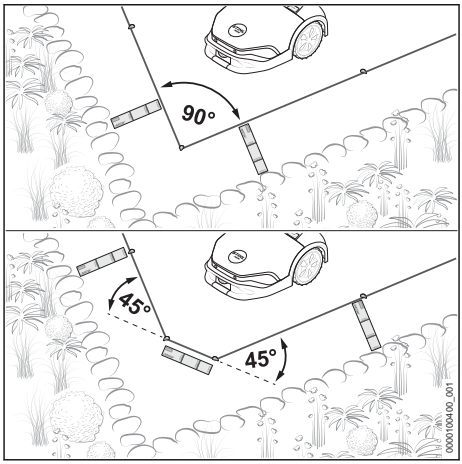
A körben futó határoló huzal (4) telepítésekor a vezető huzal csatlakozási helyét le kell fektetni:

- ► Rögzítse a határoló huzalt (4) az arra szolgáló helyeken egy rögzítőszeggel (5).
- ► Helyezze el a határoló huzalt (4) egy d = 15 cm hosszúságú hurokként, és rögzítse egy további rögzítőszeggel (5).
- ► Vágja át a határoló huzalt (4) a drótfül végénél pl. egy oldalcsípő fogóval.
  A huzalvégeket a telepítés végén össze kell kötni a vezető huzallal. 🕮 6.6
- ► A határoló huzalt (4) helyezze el tovább a fűnyírási terület körül.

6.4.3 Sarkok

90°-os sarkok

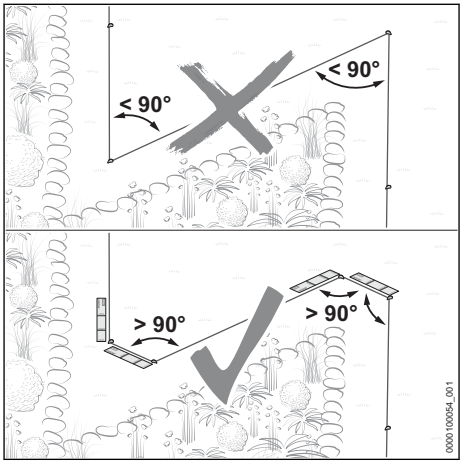
A 90°-os sarkok két, egyenként 45°-os sarokra feloszthatók. Ezáltal a robotfűnyíró ezen a területen egyenletesebben és kevésbé rángatózva változtat irányt.



- ► A határoló huzalt a sarokban legalább 37 cm hosszon (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) keresztben helyezze el.

Csúcsos, 90°-nál kisebb szögű sarkok

Ossza fel a csúcsos, 90°-nál kisebb szögű sarkokat két sarokra. Ezáltal a robotfűnyíró ezen a területen egyenletesebben és kevésbé rángatózva változtat irányt.



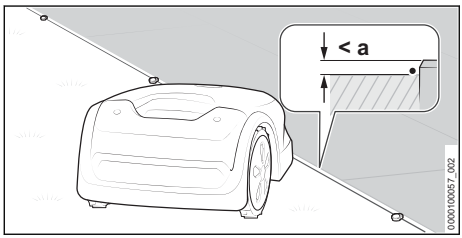
- ► Bizonyosodjon meg arról, hogy a csúcsos sarkoknál a sarkok elérik a legalább 90°-os szöget.

- ► Amennyiben a szög nem éri el a 90°-os szöget: Ossza fel a szöget.
  - ► Helyezzen el egy 90°-nál nagyobb szögű sarkot. Utána a határoló huzalt legalább 37 cm hosszon (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) egyenesen helyezze el.
  - ► Majd helyezzen el egy 90°-nál nagyobb szögű sarkot. Utána a határoló huzalt legalább 37 cm hosszon (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) egyenesen helyezze el.

6.4.4 Bejárható terület

A fűnyírási területtel közvetlenül határos területeket a robotfűnyíró bejárhatja, ha a bejárható terület és a fűnyírási terület közötti magasságkülönbség nem haladja meg a 1,5 cm-t. A talajnak szilárdnak és akadályoktól mentesnek kell lennie.
Példák:
– Terasz
– Aszfaltozott út
– Gyepszegélykövek vagy lapok

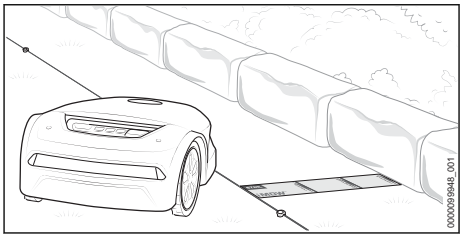
Ha a határoló huzal kis távolságra van a bejárható területtől, az szegélymentes vágást tesz lehetővé.



- ► A határoló huzalt távolság nélkül helyezze el a bejárható területtel párhuzamosan.
  A bejárható terület és a fűnyírási terület közötti maximális magasságkülönbség a = 1,5 cm

6.4.5 Nem bejárható terület

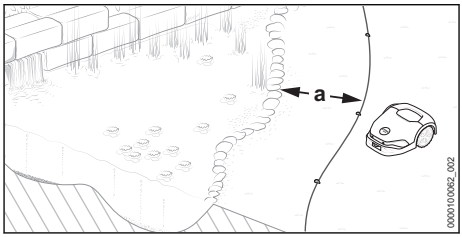
Egy terület nem bejárható, ha a talaj magasságában akadályok nyúlnak be a nyírási területre, a talaj nem szilárd, és ha a fűnyírási terület és a szomszédos terület között a magasságkülönbség 1,5 cm-nél több.
Példák:
– Fal vagy kerítés
– Alacsonyan növő ágú sövény vagy bokor
– Sziklakert vagy kavicsos út
– Gyökerekkel erősen benőtt talaj vagy egyenetlen talaj



- ► A határoló huzalt 37 cm távolságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) a nem bejárható területtel párhuzamosan helyezze el.
- ► Amennyiben a nem bejárható terület a fűnyírási területen található: A nem bejárható területet határolja le lezárt területtel.

6.4.6 Vízfelület

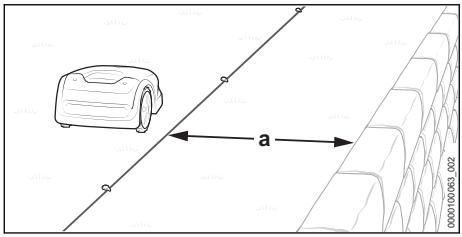
A vízfelületektől nagyobb huzaltávolságot kell betartani, ha a vízfelületet nem határolja el egy szilárd és legalább 10 cm magas akadály a fűnyírási területtől.
Példák:
– Kerti tó
– Medence
– Patak vagy vízfolyás



- ► A határoló huzalt a = 1 m távolságban, a parti területtel párhuzamosan helyezze el.
- ► Amennyiben a vízfelület a fűnyírási területen található: A vízfelületet határolja le lezárt területtel.

6.4.7 Szakadék széle

A szakadék szélétől nagyobb huzaltávolságot kell betartani, ha a szakadék szélét nem határolja el egy szilárd és legalább 10 cm magas akadály a fűnyírási területtől.
Példák:
– Lépcső
– Támfal
– Lépcsőzetes lejtő

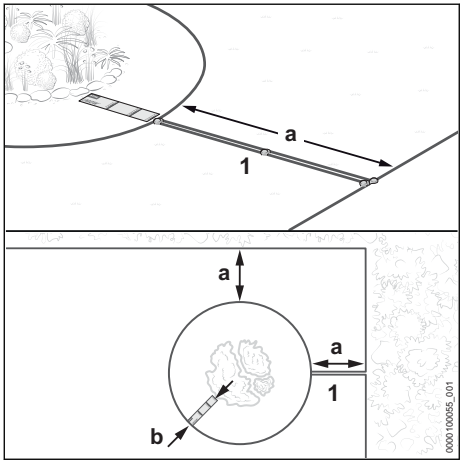


► A határoló huzalt a = 1 m távolságban, a szakadék szélével párhuzamosan helyezze el.

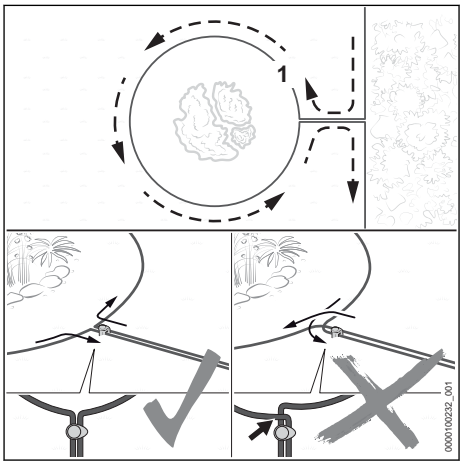
6.4.8 Lezárt terület

A fűnyírási területeken azokat a területeket, amelyeket a robotfűnyíró nem járhat be, vagy nem szabad bejárnia, lezárt területtel kell lehatárolni. Példák:
– Szilárd és legalább 10 cm magas szegély nélküli ágyás
– Kerti tó vagy medence szilárd és legalább 10 cm magas szegély nélkül
– Akadályok, amelyeket nem szabad megérinteni
– Akadályok, amelyek nem elég szilárdak
– Akadályok, amelyek alacsonyabbak 10 cm-nél

Az erőteljes fűnyírási üzemhez a lezárt területeknek nem lehet befelé görbülő íve.



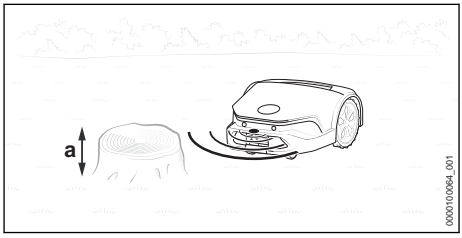
► Vezesse el a határoló huzalt (1) a peremtől a lezárt terület irányába. Bizonyosodjon meg arról, hogy a lezárt területnél betartották az alábbi méreteket:
– Minimális távolság a többi határoló huzaltól a = 55 cm
– Huzaltávolság b = 37 cm (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) (vízfelületeknél és szakadékok szélénél b = 1 m)
– a lezárt terület minimális átmérője 74 cm (hossz: 2x iMOW® vonalzó)



► Helyezzen el határoló huzalt (1) a lekorlátozandó terület körül.
► A határoló huzalt (1) párhuzamosan és szorosan egymás mellett kell visszavezetni a peremhez anélkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.

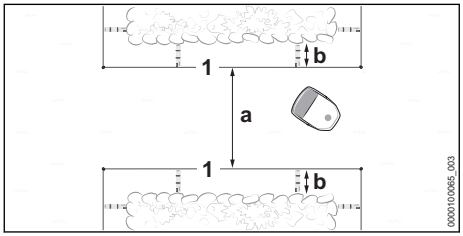
6.4.9 Szilárd akadály

A fűnyírási területen lévő szilárd akadályt nem kell lezárt területtel lekorlátozni, ha az akadály legalább 10 cm magas. Az akadályt az ultrahang-érzékelők és az ütközésérzékelő észlelik.



► A legalább a = 10 cm magasságú fix akadályt nem kell lehatárolni.

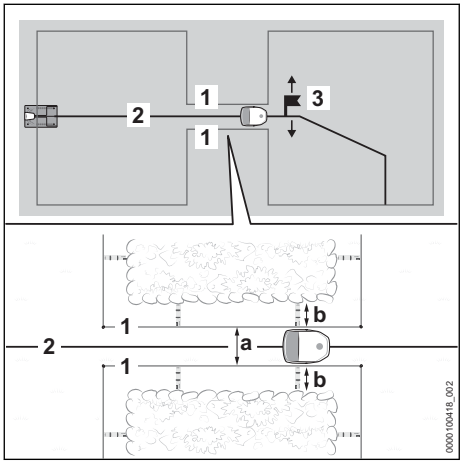
6.4.10 Szűkület



Amennyiben a határoló huzalok (1) között megtartották az (a) minimális távolságot, a robotfűnyíró bemegy minden szűkületbe.

- ► A határoló huzalt (1) az ábra szerint helyezze el, és győződjön meg róla, hogy az alábbi méreteket betartották:
- – Minimális távolság a szűkületben a határoló huzalok között (1): a = 2 m
- – Ha a szűkületet oldalsó akadályok határolják: Vegyen figyelembe további b = 37 cm távolságot (hosszúság: 1x iMOW® Ruler)
- ► Ha nincs meg a minimális a = 2 m távolság a határoló huzalok (1) között: Helyezzen el egy vezető huzalt a szűkület közepén.

Szűkület vezető huzallal



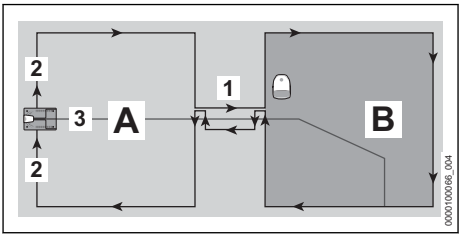
A vezető huzal (2) a robotfűnyírót célzottan átvezeti a szűkületen, amennyiben a határoló huzalok (1) között megtartották az (a) minimális távolságot.

Az üzembe helyezés lezárásához a szűkület mögött el kell helyezni egy indítási pontot (3), és meg kell határozni az odajutás gyakoriságát. Különben a robotfűnyíró nem talál át a szűkületen. Az indítási pontokat és zónákat a „MYiMOW®" appon keresztül lehet beállítani.

- ► A határoló huzalt (1) az ábra szerint helyezze el, és győződjön meg róla, hogy az alábbi méreteket betartották:
- – Minimális távolság a szűkületben a határoló huzalok között (1): a = 55 cm
- – Ha a szűkületet oldalsó akadályok határolják: Vegyen figyelembe további b = 37 cm távolságot (hosszúság: 1x iMOW® Ruler)
- ► Helyezzen el vezető huzalt (2) a szűkület közepén.
- ► Amennyiben nincs meg az oldalsó b = 37 cm távolság (hosszúság: 1x iMOW® Ruler): Telepítsen egy utcát, hogy a robotfűnyírót egy szélesebb fűnyírási területre lehessen vezetni 🕮 6.4.11 vagy határolja el a fűnyírási területtől a szűkület területét.

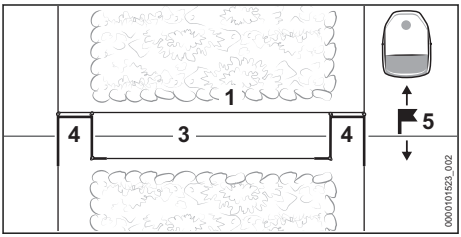
6.4.11 Sáv

A működés ismertetése



Sáv segítségével (1) a szűkületek céltudatosan leküzdhetők, vagy kereszteződések létesíthetők. A sáv felosztja a fűnyírási területet egy fő fűnyírási területre (A) egy további fűnyírási területre (B).

A határoló huzal (2) megszakítások nélkül kerül lefektetésre. Ez képezi a fő fűnyírási területről (A) a további fűnyírási területre (B) való átmenetelkor a sávot.



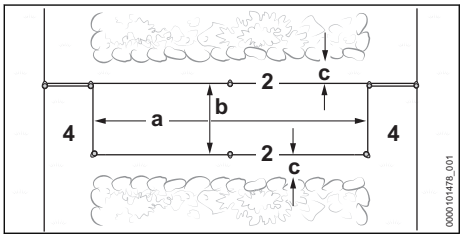
A vezetékhurkok (4) jelzik a robotfűnyírónak, hogy egy sáv kezdődik vagy véget ér.

A sávban egy vezető huzalt (3) el kell helyezni középen.

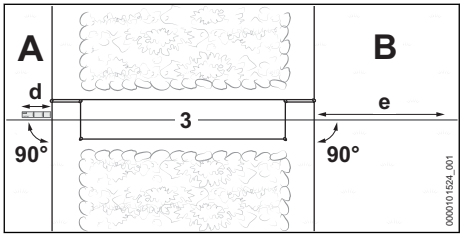
Egy sáv után kiindulási pontot (5) kell kijelölni a (B) fűnyírási területen. Különben a robotfűnyíró a fő fűnyírási területről (A) nem talál át a sávon keresztül a (B) fűnyírási területre. Az indítási pontokat és azok felkeresési gyakoriságát a „MYiMOW®" appon keresztül lehet beállítani.

Sávon belül nem történik fűnyírás.

Általános előírások

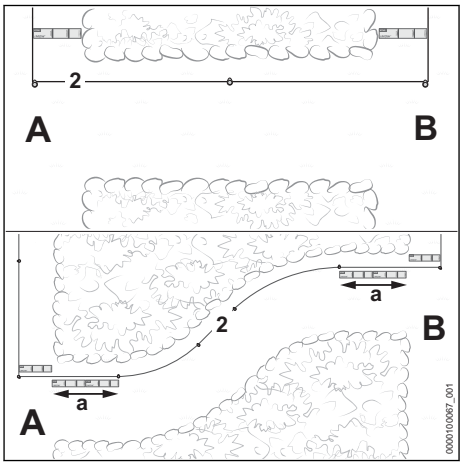


- Győződjön meg arról, hogy a következő feltételek teljesülnek:
  - A vezetékhurkok (4) közötti minimális távolság a = 74cm (hossz: 2x iMOW® vonalzó).
  - A határoló huzalok (2) közötti távolság b = 55 cm.
  - Minimális távolság az oldalsó akadályoktól: c = 15 cm.

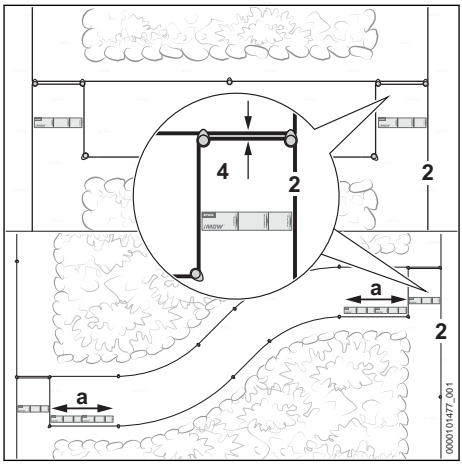


- Győződjön meg arról, hogy a következő feltételek teljesülnek:
  - A vezető huzalt (3) a sáv előtt legalább d = 37 cm hosszon (hosszúság: 1x iMOW® vonalzó) egyenesen és merőlegesen (90°) kell a sávig elvezetni.
  - A vezető huzalt (3) a sáv után legalább e = 2 m hosszon egyenesen és merőlegesen (90°) kell a sávtól a (B) fűnyírási területre vezetni.
- Ha a távolságok és hosszúságok nem tarthatók be, akkor a (B) fűnyírási területet el kell választani a fő kaszálási területtől (A), és egy másodlagos területet kell kialakítani.

Sáv elhelyezése

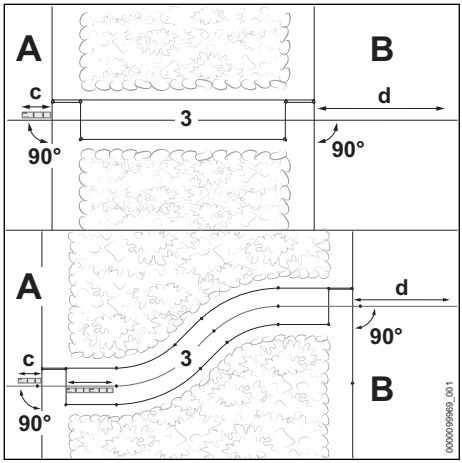


- Vezesse a határoló huzalt (2) a fő kaszálási területről (A) a (B) kaszálási területre az ábra szerint.
- Ha a sáv kanyarban van lefektetve: a határoló huzalt (2) a = 74 cm hosszúságban (hossz: 2x iMOW® vonalzó) fektesse le a sáv elején és végén egyenesen és a fűnyírási területre merőlegesen (90°).
- A határoló huzalt (2) vezesse az óramutató járásával megegyező irányba a (B) fűnyírási terültet körül és vissza a sávhoz.



- A határoló huzalt (2) 37 cm hosszon (hossz: 1x iMOW ® vonalzó) párhuzamosan és szorosan egymás mellett kell vezetni, anlkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.

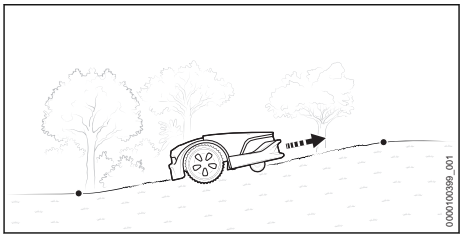
- ► Vezesse el a határoló huzalt (2) minimum 55cm távolságban párhuzaosan a fő fűnyírási terület (A) irányába.
- ► A határoló huzalt (2) 37 cm hosszon (hossz: 1x iMOW® vonalzó) párhuzamosan és szorosan egymás mellett kell vezetnia fő fűnyírási területhez (A) anlkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.
- ► Ha a sáv kanyarban van lefektetve: a határoló huzalt (2) a = 74 cm hosszúságban (hossz: 2x iMOW® vonalzó) fektesse le a sáv elején és végén egyenesen és a fűnyírási területre merőlegesen (90°).
- ► A huzal elehelyezésnek lezárása a fő nyírási területen (A).



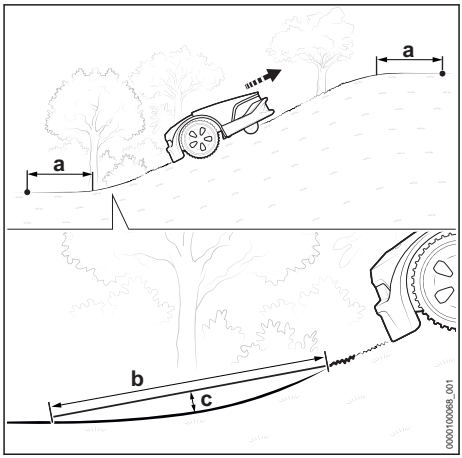
- ► A vezető huzalt (3) a fő nyírási területen (A) c = 37 cm hosszon (hosszúság: 1x iMOW® vonalzó) egyenesen és merőlegesen (90°) kell az sávhoz elvezetni.
- ► A vezető huzalt a sávban középre kell elhelyezni.
- ► A vezető huzalt (3) a sáv után legalább d = 2 m hosszon egyenesen és merőlegesen (90°) kell a (B) fűnyírási területre vezetni.

6.4.12 Emelkedők / lejtők

A robotfűnyíró legfeljebb 45%-os emelkedőkre képes felmenni és ott füvet nyírni. Az iMOW® vontatókerekek akár 55%-os emelkedőkre is fel tudnak hajtani és ott a berendezés füvet tud nyírni. Az iMOW® vontatókerekek tartozékként kaphatók.



- ► Amennyiben legfeljebb 27%-os emelkedő / lejtő található a fűnyírási területen: A határoló huzalt normál módon helyezze el.

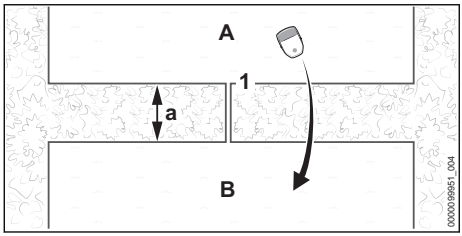


- ► Amennyiben 27%-osnál nagyobb emelkedő / lejtő található a fűnyírási területen: Az emelkedő / lejtő előtt és után a határoló huzalt a = legalább 1,20 méter távolságra helyezze el.
- ► Ahhoz, hogy a robotfűnyíró a szint és az emelkedő / lejtő közötti átmenetre rá tudjon hajtani, az átmenet sugarát úgy kell kialakítani, hogy b = 1 m hosszon a talajtól számított távolsága ne haladja meg a c = 10 cm méretet.

6.4.13 Másodlagos terület

A mellékterületre a robotfűnyíró nem tud saját magától ráhajtani. A robotfűnyírót az ügyfélnek kell a mellékterületbe helyezni.

A mellékterületen nem lehet elhelyezve vezető huzal.



- A határoló huzalt (1) vezesse a főterületről (A) a mellékterületre (B), és helyezze el. Minimális távolság a határoló huzalokig a = 74 cm (hossz: 2x iMOW® vonalzó)
- Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal (1) hossza nem haladja meg a 850 métert.
- A határoló huzalt (1) párhuzamosan és szorosan egymás mellett vezesse vissza az (A) fűnyírási területig anélkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.

6.4.14 Kisméretű fűnyírási terület

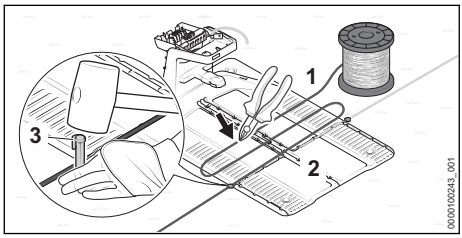
Kisméretű fűnyírási terület esetén, ahol 20 méternél kevesebb határoló huzalra van szükség, a kis területhez való STIHL AKM 100 modult kell használni.

A STIHL AKM 100 stabilizálja a huzaljelet, és huzalösszekötők segítségével a határoló huzalba van bekötve.

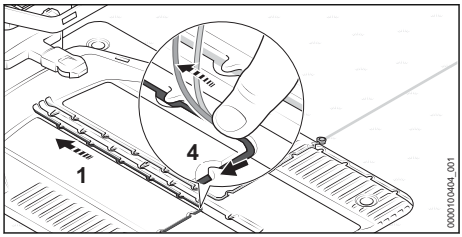
6.5 A határoló huzal elhelyezésének lezárása

6.5.1 A határoló huzal elhelyezésének lezárása

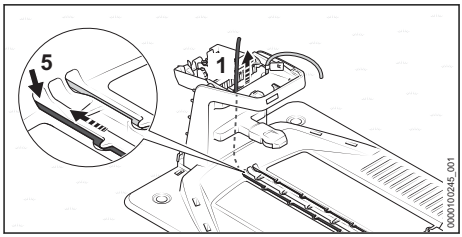
Dokkolóállomás a fűnyírási terület peremén, dokkolóállomás a gyepterület peremén



- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (2) egy rögzítőszeggel (3).
- A határoló huzallal (1) mérje le kétszer a fenéklemez (2) szélességét, majd vágja le a megfelelő hosszúságúra a határoló huzalt (1) oldalcsípő fogóval.

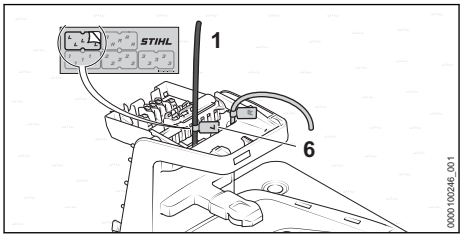


- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók (4).



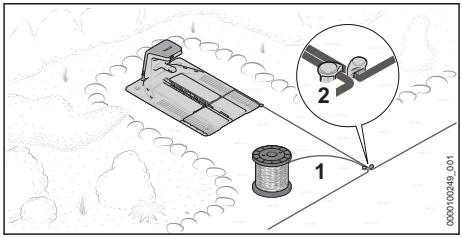
- Dugja a határoló huzalt (1) a bal oldali átvezetésbe (5), és vezesse utána a huzalt.

A huzal vége (1) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.

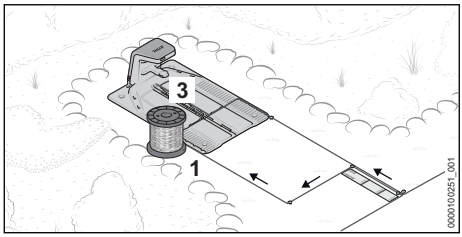


- A huzal végét (1) a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel (6).

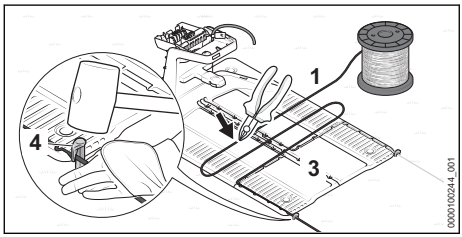
Dokkolóállomás a fűnyírási területen kívül



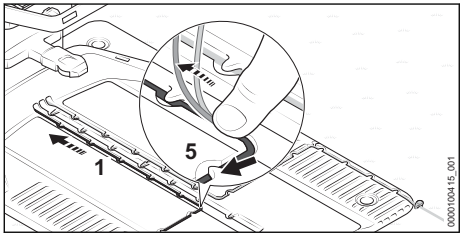
- Vezesse a határoló huzalt (1) szorosan a már lefektetett határoló huzalon, és rögzítse egy rögzítőszeggel (2).



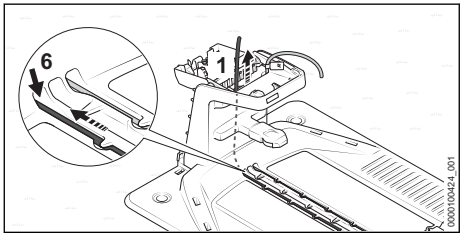
- Vezesse vissza a határoló huzalt (1) szorosan és párhuzamosan a másik határoló huzalon 37 cm hosszúságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) a dokkolóállomáshoz anélkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.
- Vezesse vissza a határoló huzalt (1) a peremhez, és tovább a fenéklemezhez (3).



- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (3) egy rögzítőszeggel (4).
- A határoló huzallal (1) mérje le kétszer a fenéklemez (3) szélességét, majd vágja le a megfelelő hosszúságúra a határoló huzalt (1) oldalcsípő fogóval.

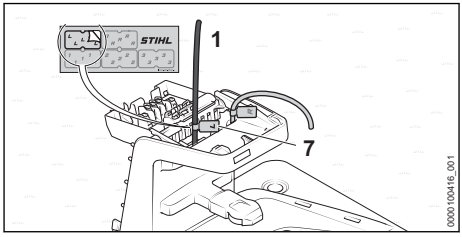


- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók (5).



- Dugja a határoló huzalt (1) a bal oldali átvezetésbe (6), és vezesse utána a huzalt.

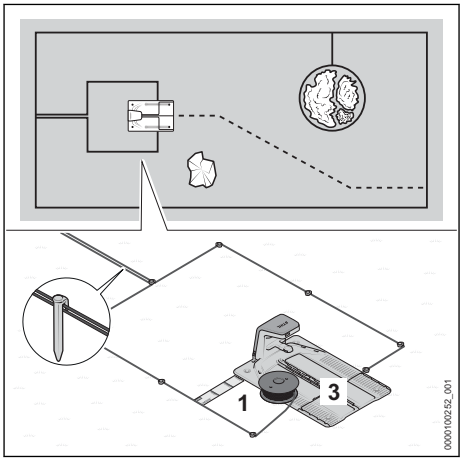
A huzal vége (1) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.



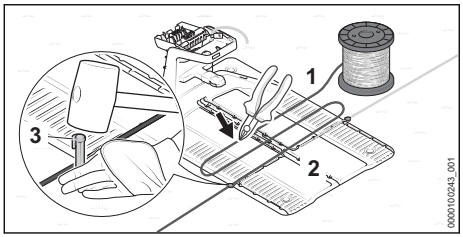
- A huzal végét (1) a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel (7).

Az üzembe helyezés lezárásához kötelező elhelyezni egy indítási pontot a fűnyírási területen. Különben a robotfűnyíró nem talál oda a fűnyírási területre. Az indítási pontokat és azok felkeresési gyakoriságát a „MYiMOW®" appon keresztül lehet beállítani.

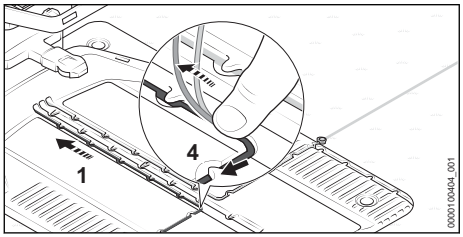
Dokkolóállomás felállítása a fűnyírási terület közepén



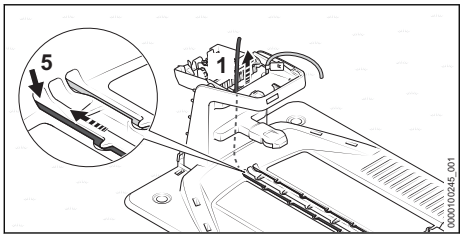
- Vezesse a határoló huzalt (1) szorosan a már lefektetett határoló huzalon.
- Vezesse vissza a határoló huzalt (1) szorosan és párhuzamosan a másik határoló huzalon a dokkolóállomáshoz anélkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.
- Vezesse előre a határoló huzalt (1) 37 cm hosszúságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) a fenéklemez (3) körül.



- Rögzítse a határoló huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (2) egy rögzítőszeggel (3).
- A határoló huzallal (1) mérje le kétszer a fenéklemez (2) szélességét, majd vágja le a megfelelő hosszúságúra a határoló huzalt (1) oldalcsípő fogóval.

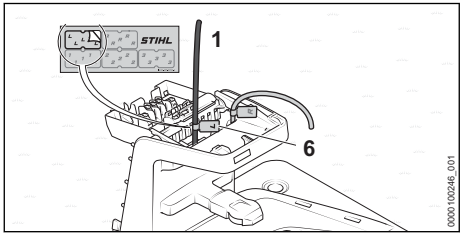


- A határoló huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítsék a kampók (4).



- Dugja a határoló huzalt (1) a bal oldali átvezetésbe (5), és vezesse utána a huzalt.

A huzal vége (1) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.



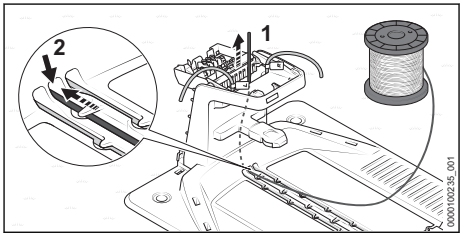
- A huzal végét (1) a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel (6).

6.6 Vezető huzal elhelyezése

6.6.1 Vezető huzal elhelyezése

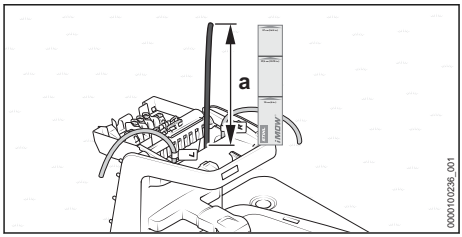
Már a határoló huzal elvezetésekor figyelembe kell venni az összes vezető huzal helyzetét.

- Vegye figyelembe a vezető huzal elhelyezésére vonatkozó általános előírásokat 📖 6.4.2.

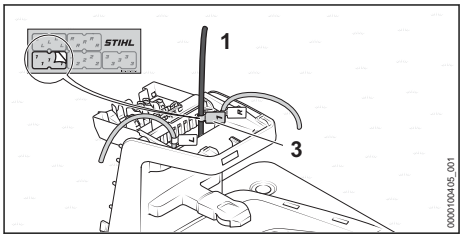


- A vezető huzal (1) kezdetét dugja a középső átvezetésbe (2), és vezesse utána a huzalt.

A vezető huzal (1) a dokkolóállomás belsejében felfelé tolódik.

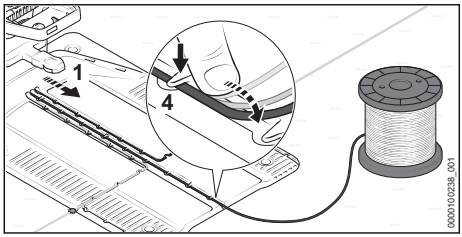


- Addig vezesse utána a vezető huzalt (1), hogy a = 37 cm hosszúságban (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) felfelé túlnyúljon.

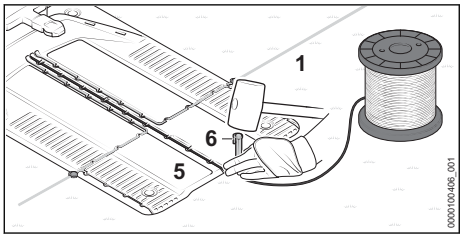


- A vezető huzalt (1) a ház közelében jelölje meg a megfelelő kábeljelölővel (3).

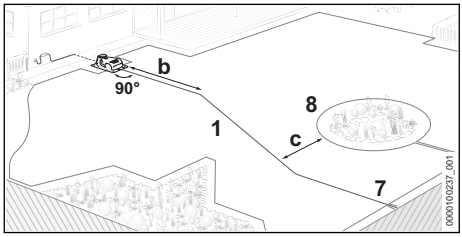
A jelölés megkönnyíti később a helyes kapocshoz történő csatlakoztatást.



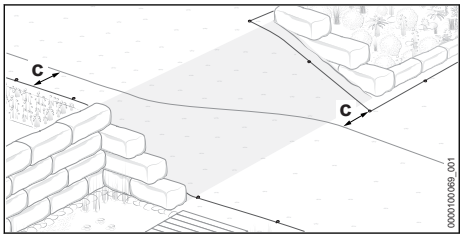
► A vezető huzalt (1) úgy helyezze el a fenéklemezben, hogy laposan feküdjön a kábelcsatornában, és rögzítse a kampó (4).



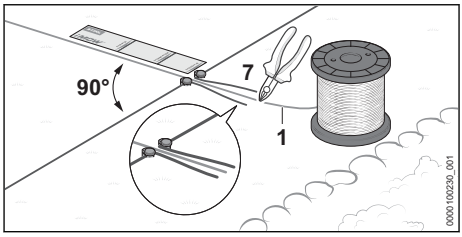
► Rögzítse a vezető huzalt (1) közvetlenül a fenéklemezen (5) egy rögzítőszeggel (6).



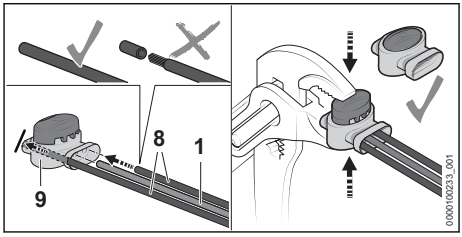
► A vezető huzalt (1) b = 2 m hosszon egyenesen és merőlegesen (90°) kell a dokkolóállomástól a fűnyírási területbe vezetni.
► A vezető huzalt (1) a drótfülig (7) a fűnyírási terület peremén kell vezetni. A körben futó határoló huzaltól (8) mért távolságnak legalább c = 27,5 cm-nek kell lenni.



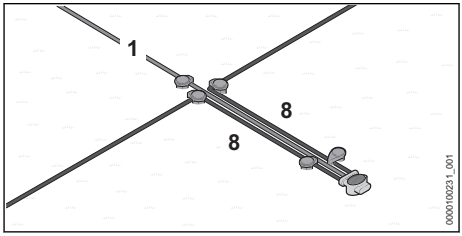
► Az akasztókban a vezető huzalt átlósan kell elhelyezni. A határoló huzaltól mért távolságnak legalább c = 27,5 cm-nek kell lenni.



► A vezető huzalt (1) legalább 37 cm hosszon (hosszúság: 1x iMOW® Ruler) egyenesen és merőlegesen (90°) kell a drótfülig (7) elvezetni.
► Helyezzen el vezető huzalt (1) a drótfül (7) közepén keresztül.
► Vágja át a vezető huzalt (1) a drótfül (7) végénél egy oldalcsípő fogóval, és minden huzalvéget alakítson ki azonos hosszúságúra.



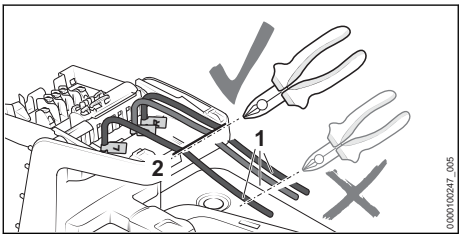
► A határoló huzalok (8) és a vezető huzal (1) végeit ütközésig dugja be a huzalösszekötőbe (9).
A huzalvégeket nem szabad leszigetelni.
► A huzalösszekötőt (1) fogóval nyomja össze ütközésig.



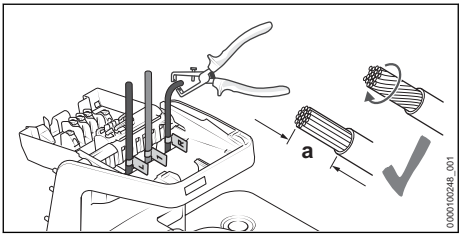
► A határoló huzalokat (8) és a vezető huzalt (1) párhuzamosan és egymással szorosan vezesse anélkül, hogy a huzalok kereszteznék egymást.
► Rögzítse a huzalokat további rögzítőszegekkel.

6.7 Dokkolóállomás elektromos csatlakoztatása

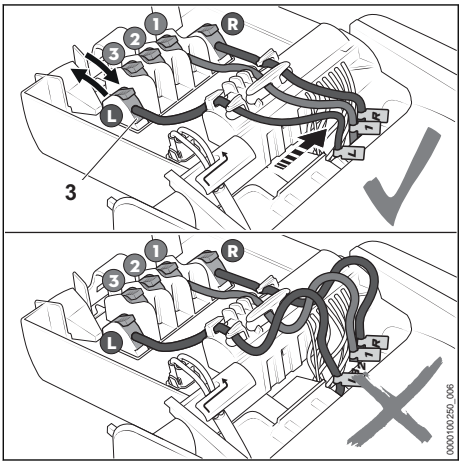
6.7.1 Határoló huzal és vezető huzal csatlakoztatása



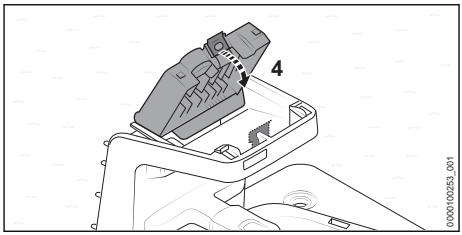
- Kissé feszítse meg a huzalvégeket (1), és az él (2) mentén oldalcsípő fogóval vágja le a megfelelő hosszúságúra.



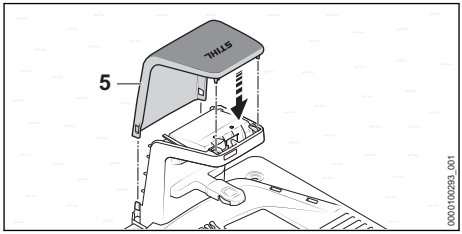
- Szigetelje le a huzalvégeket a = 10 mm hosszúságban.
- Csavarja össze a huzalszálakat úgy, hogy egyetlen huzalszál se lógjon ki.



- A feliratos huzalvégeket párosítsa össze az adott kapcsokkal.
- A megfelelő kapocs karját (3) hátrafelé hajtsa fel.
- Vezesse be a leszigetelt huzalvéget a megfelelő kapocsba (3), és a kar lezárásához újra hajtsa előre.
- Rögzítse a határoló huzalokat és a vezető huzalt az ábra szerint a kábeltartókban, és nyomja a jobb oldalra.

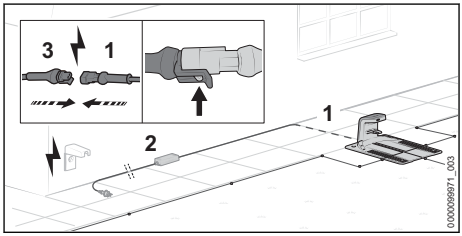


- Hajtsa előre a fedelet (4).
  A fedél (4) hallhatóan és érezhetően bekattan.



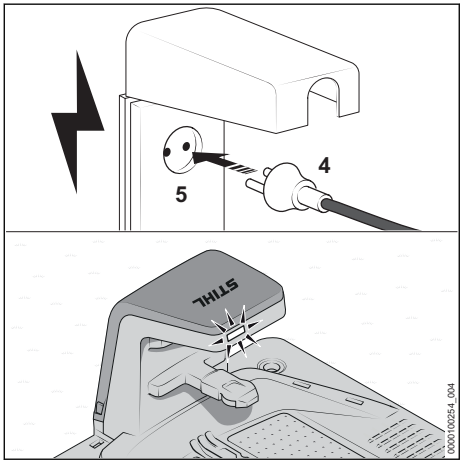
- Helyezze fel a fedelet (5).
  A fedél (5) hallhatóan bekattan.

6.7.2 A töltőkábel elhelyezése és a tápegység csatlakoztatása



- Helyezze el a töltőkábelt (1) a tápegység (2) telephelyéig.

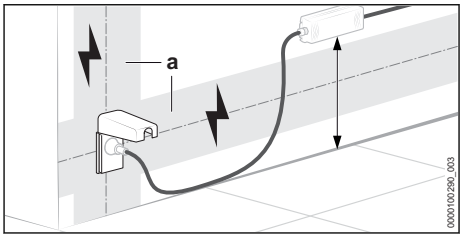
- ► Úgy válassza meg a tápegység (2) telephelyét, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
  - – A tápegység (2) és a csatlakozóvezeték a fűnyírási területen kívül található.
  - – Megfelelő konnektor található a tápegység (2) hatósugarában.
  - – A tápegység (2) egyenletes és nem tartósan nedves aljzaton áll.
  - – A tápegység (2) a padlótól megemelkedik, ha hosszabb ideig tartó nedvességnek van kitéve.
  - – Amennyiben lehet: A telephely védve van az időjárás hatásaitól, és árnyékban van.
- ► Úgy helyezze el a töltőkábelt, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
  - – A töltőkábel (1) a fűnyírási területen kívül van.
  - – A töltőkábel (1) úgy van elhelyezve, hogy abban senki nem tud megbotlani.
  - – A töltőkábel (1) nem feszül és nincs összegabalyodva.
  - – A töltőkábel (1) teljesen le van tekercselve, és nem a dokkolóállomás alatt van.
  - – A töltőkábel (1) nem fekszik tartósan nedves aljzaton.
- ► Kösse össze a töltőkábelt (1) a tápegység (2) dugaszával (3) úgy, hogy az teljesen bepattanjon.



- ► Dugja be a hálózati dugaszt (4) egy megfelelően beszerelt konnektorba (5).
  A dokkolóállomáson lévő LED zöld színnel világít.

6.7.3 A tápegység falra szerelése

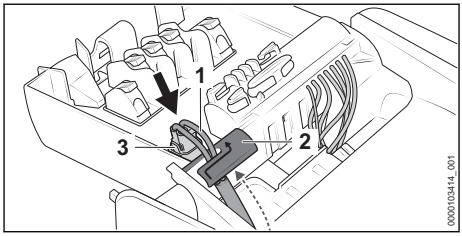
A tápegység falra szerelhető.



- ► A tápegységet úgy szerelje fel, hogy teljesüljenek az alábbi feltételek:
  - – A rögzítéshez megfelelő anyagot használnak.
  - – A tápegység vízszintes.
    Az alábbi távolságokat betartják:
    - – A tápegység a lehetséges elektromos telepítések (a) területén kívül található.
    - – Megfelelő konnektor található a tápegység hatósugarában.
  - – Amennyiben lehet: A telephely védve van az időjárás hatásaitól, és árnyékban van.

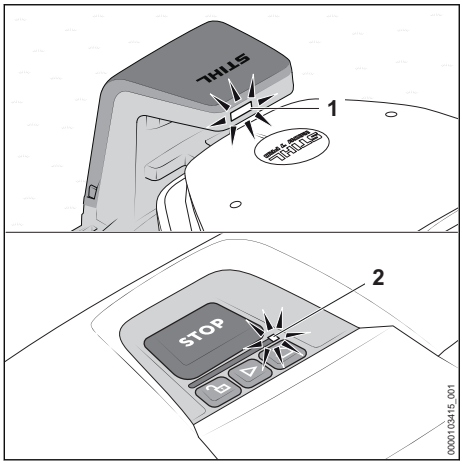
6.8 A robotfűnyíró töltése

6.8.1 A robotfűnyíró töltése



- ► Tolja a robotfűnyírót ütközésig a dokkolóállomásba.
  A robotfűnyíró elvégez egy rendszerindítást, és töltődni kezd.

A töltési idő különböző tényezőktől függ, pl. az akkumulátor hőmérsékletétől vagy a környezeti hőmérséklettől. Az optimális teljesítményért vegye figyelembe a javasolt hőmérsékleti tartományokat, 🕮 17.7.

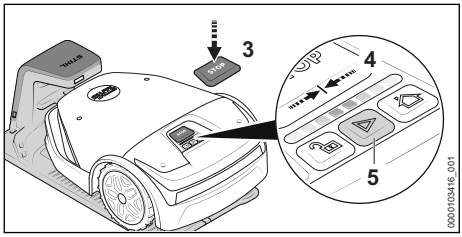


A dokkolóállomáson lévő LED (1) fehér színnel villog. A robotfűnyíró fénycsíkján egy LED (2) fehér színnel villog.

Az első töltés után a robotfűnyíró a jövőben automatikusan feltöltődik, amikor a fűnyírás végén visszatér a dokkolóállomásra.

Energiahatékony töltés

Ahhoz, hogy a robotfűnyíró akkumulátorát a lehető legcsekélyebb energiaigénnyel fel lehessen tölteni, a töltési funkció mellett a robotfűnyíró és a dokkolóállomás minden nemszükséges kiegészítő funkcióját ki lehet kapcsolni.



- Ha a „Hozzáférési funkciók“ a „MY iMOW®“ applikációban aktiválva vannak: kapcsolja ki a „Hozzáférési funkciók“-at.

Nyomja meg egymás után az alábbi billentyűkombinációkat:
- Nyomja meg a „STOP” gombot (3).
  A robotfűnyíró megáll és lezáródik
- Nyomja meg a „STOP” gombot (3) , és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (4) teljesen piros színnel világítson.
- Nyomja meg a „STOP” gombot (3).
  A fénycsík (4) kétszer felvillan. A robotfűnyíró készülékzárja aktív.
- Nyomja meg a „STOP” gombot (3) , és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (4) teljesen piros színnel világítson, végül kétszer piros színnel felvillanjon.
  Az „energiahatékony töltés” üzemmód aktív. A robotfűnyíró akkumulátora teljesen feltöltődik. Minden kiegészítő funkció ki van kapcsolva.Minden kiegészítő funkció ki van kapcsolva.

A töltés után a robotfűnyírót aktiválni kell, hogy üzemkész legyen:
- Nyomja meg a „START” gombot (5).
  A robotfűnyíró üzemkész.

7 Bluetooth®-os rádióinterfész csatlakoztatása

7.1 Bluetooth®-os rádiós interfész beállítása

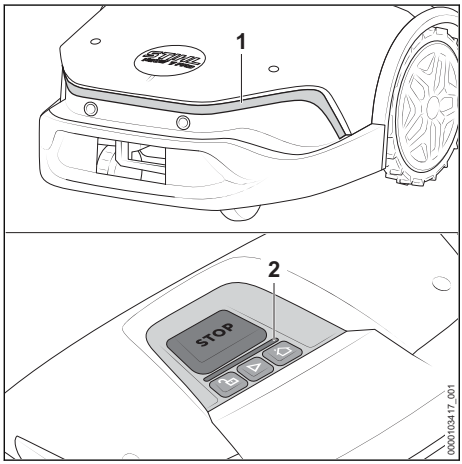
A robotfűnyíró rendszeresen Bluetooth®-os jelet küld ki, hogy mobil végkészülékhez lehessen kapcsolni.

Ahhoz, hogy a robotfűnyírót használni lehessen a Bluetooth®-os rádiós interfészt a „MY iMOW®“ App segítségével jelszóval kell biztosítani.
- Töltse le a „MYiMOW®” appot a mobil eszköze App Store-jában, és hozzon létre egy fiókot.
- Adja hozzá a robotfűnyírót a fiókhoz.
- Kövesse a képernyőn megjelenő utasításokat, és védje jelszóval a Bluetooth®-os rádiós interfészt.
  A jelszó megadása után a mobil végkészülék hitelesítést kap a robotfűnyíró vezérlésére és konfigurálására.

Egy további mobil végkészülék csak a választott jelszó megadásával hitelesíthető. Ily módon a robotfűnyíró védve van az illetéktelen hozzáférés ellen.

8 Világítási minta a robotfűnyírón és a dokkolóállomáson

8.1 Fénycsík a robotfűnyírón



A fénycsíkok (1 és 2) a robotfűnyíró állapotát és az üzemzavarokat jelzik ki.

Az elülső fénycsík (1) csak állapotváltáskor aktív, és 20 másodpercig világít.
Fehér világítási minta:
– Nincs aktív fűnyírás.
– Egy LED a jobb külső oldalon fehéren pulzál: a robotfűnyíró a dokkolóállomáson van és üzemkész.
– Egy LED a jobb külső oldalon fehéren pulzál: a robotfűnyírót a dokkolóállomáson van és töltődik.

Zöld világítási minta:
– Aktív egy fűnyírási folyamat.
– A hátsó fénycsík (2) mutatja a fűnyírási folyamat előrehaladását.

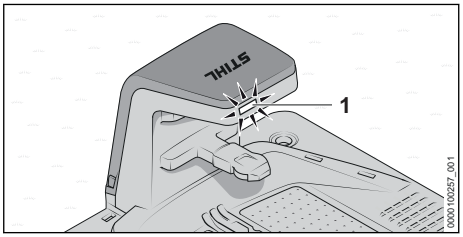
Piros világítási minta:
– Egy LED a jobb külső oldalon pirosan pulzál: a készülékzár aktív.
– Hibajelzés.

Kék világítási minta - a hátsó fénycsíknál (2):
– A robotfűnyíró rendszerfrissítést kap.

Fehér futófény balról jobbra:
– A robotfűnyíró újraindul vagy ellenőrzi a rendszerét.

Ha a "Környezeti animáció" a „MY iMOW®“ alkalmazáson keresztül aktiválva van, az elülső fénycsík (1) állandóan fehéren világít, amikor a robotfűnyíró mozgásban van. Amikor az állapot megváltozik, a "környezeti animáció" 20 másodpercre elhalványul.

8.2 A dokkolóállomáson lévő LED



A LED (1) a dokkolóállomás állapotát és az üzemzavarokat jelzi.
A LED (1) fehér színnel világít:
– A dokkolóállomás üzemkész állapotban van.

A LED (1) fehér színnel villog:
– A robotfűnyíró töltődik.

A LED (1) fehér színnel pulzál:
– A robotfűnyírót a dokkolóállomáson van. és üzemkész.

A LED (1) zöld színnel világít:
– A robotfűnyírót nincsen a dokkolóállomáson és a dokkolóállomás szabályszerűen működik.

A LED (1) piros színnel világít:
– Üzemzavar áll fenn.

A LED (1) kék színnel világít:
– Kommunikáció a robotfűnyíróval.

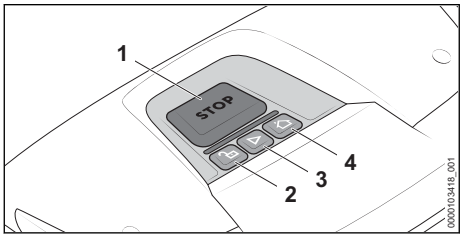
A dokkolóállomás használata csapatban

A robotfűnyíró csapatban történő használatakor a dokkolóállomás állapotkijelzése további világítási mintákkal bővített:
A LED (1) zöld színnel világít:
– A robotfűnyírót nincsen a dokkolóállomáson.
– A fő dokkolóállomásról (1. csapat) van szó
– A vezető huzalok és a határoló huzal helyesen van lefektetve és csatlakoztatva és a robotfűnyíró dokkolóállomáshoz való hozzárendelése sikeres volt.

A LED (1) zöld színnel pulzál:
– A robotfűnyírót nincsen a dokkolóállomáson.
– A dokkolóállomásról (2. csapat) vagy (3. csapat)van szó.
– A vezető huzalok és a határoló huzal helyesen van lefektetve és csatlakoztatva és a robotfűnyíró dokkolóállomáshoz való hozzárendelése sikeres volt.

9 Robotfűnyíró kezelése és beállítása

9.1 Kezelőtábla



A nyomógombokkal (1-től 4-ig) a robotfűnyíró a saját alapfunkcióiban kezelhető. A teljes funkcionalitás a „MYiMOW®" appon keresztül elérhető.

A fűnyírás indítása
- ► Nyomja meg a „START" gombot (3).
  A robotfűnyíró elindítja a fűnyírási folyamatot, végül automatikusan visszatér a dokkolóállomáshoz.

A fűnyírás megállítása és a robotfűnyíró lezárása
- ► Nyomja meg a „STOP" gombot (1).
  A robotfűnyíró és a fűnyírómű megáll. A robotfűnyíró lezáródik.

A robotfűnyíró dokkolóállomáshoz küldése
- ► Nyomja meg a „HÁZ" gombot (4).
  A robotfűnyíró visszamegy a dokkolóállomáshoz.

A robotfűnyíró feloldása
- ► Nyomja meg a „LAKAT" gombot (2).
- ► Nyomja meg a jelzett billentyűkombinációkat.

Információk lehívása
- ► Nyomja meg a „LAKAT" gombot (2).
  A robotfűnyíró az aktuális állapotára vonatkozó, hallható tájékoztatást ad.

9.2 „MY iMOW®" app

Ahhoz, hogy a robotfűnyírót kényelmesen lehessen használni, a „MYiMOW®" appra van szükség. A „MYiMOW®" appal a robotfűnyíró kezelhető és beállítható.

A robotfűnyíró vezeték nélküli hálózati kapcsolattal (WLAN) és mobiltelefonos kapcsolattal, vagy Bluetooth® útján összekapcsolható egy mobil végkészülékkel. Asztali számítógépről a robotfűnyíró a webes „MYiMOW®" appal kezelhető és beállítható.

Fő funkciók
- – A fűnyírás indítása és megállítása
- – Fűnyírási terv
  - – Nyírási idő beállítás[17] (asszisztenssel vagy manuálisan).
  - – Indítási pontok elhelyezése (opcionális)
  - – Zónák kiválasztása (opcionális)
- – Vágási magasság beállítása
- – Készülékhozzáférés
  - – PIN-védelem beállítása
  - – Otthoni terület beállítása
  - – Riasztás beállítás
- – Peremoptimalizálás bekapcsolása
- – A huzaljel ellenőrzésének elvégzése
- – Környezeti animáció bekapcsolása
- – "Pengék ellenőrzése" emlékeztető bekapcsolása
- – Távoli hozzáférés a robotfűnyíróhoz, vezeték nélküli hálózati kapcsolattal (WLAN)
- – Távoli hozzáférés a robotfűnyíróhoz, mobiltelefonos kapcsolattal
- – Segítségnyújtás

A robotfűnyíró használata csapatban

A robotfűnyíróknál a csapatműködéshez a következő beállításokat kell elvégezni:
- – Vágási magasság meghatározása
- – Nyírási terv létrehozása és időzóna meghatározása
- – Esőérzékelő beállítása
- – Az indítási távolság definiálása

A fűnyírási ütemterv, a vágási magasság és az időzóna beállításainak azonosnak kell lenniük a csapat összes robotfűnyírójánál. A beállításokat minden robotfűnyírónál külön-külön kell elvégezni.

A következő beállítások a „MY iMOW®" Appban a csapatfunkcióban korlátozva vannak:
- – Vezetékjel-teszt (csak a fő dokkolóállomáshoz (1. csapat) csatlakoztatott robotfűnyíróval lehetséges)

A következő beállítások a „MY iMOW®" Appban a csapatfunkcióban nem elérhetők:
- – Zónák kiválasztása
- – Indítási pontok elhelyezése

[17] A nyírási időket a helyi adottságokhoz és az időjáráshoz kell igazítani. A gyepen hagyott nyomok elkerülése érdekében segít csökkenteni a nyírási időt, amikor a fű kevésbé nő. Ne nyírjon a robotfűnyíróval fagyban, hogy a fű ne sérüljön.

Az otthoni hálózatba való integrálásra vonatkozó információk

Az iMOW® robotfűnyíró a nagyobb adatbiztonság érdekében a személyes eszközöktől elkülönítve integrálható az otthoni hálózatba. A jelenlegi Wi-Fi routerek lehetőséget kínálnak egy különálló kiegészítő hálózat, például egy IoT-eszközöknek szánt Wi-Fi hálózat vagy egy vendég Wi-Fi hálózat létrehozására. Itt nincs kapcsolat a személyes adatokkal és eszközökkel.

A Wi-Fi-kapcsolatokat jelszóval kell védeni. A jelszót ne adja meg harmadik személyeknek.

A Wi-Fi-kapcsolatok beállítása és a router működése a router gyártójától függ.

9.3 STIHL connected

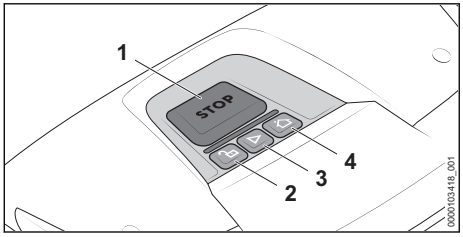
A legfontosabb beállításokat asztali számítógépről a STIHL connected portálon keresztül vagy mobileszközről a STIHL connected appon keresztül lehet elvégezni.

A robotfűnyíró vezeték nélküli hálózati kapcsolattal (WLAN) és mobiltelefonos kapcsolattal összekapcsolható egy asztali számítógéppel vagy mobil végkészülékkel.

A STIHL connected portál funkcióinak köre a „MY iMOW® appal szemben részben korlátozott.

Fő funkciók
– Flottakezelés
– A fűnyírás indítása és megállítása
– Fűnyírási terv
– Vágási magasság beállítása
– Státusz, elemzés és jelentés
– Távoli hozzáférés a robotfűnyíróhoz, vezeték nélküli hálózati kapcsolattal (WLAN)
– Távoli hozzáférés a robotfűnyíróhoz, mobiltelefonos kapcsolattal
– Segítségnyújtás

9.4 PIN-védelem használata



A nyomógombokat (3 és 4) PIN védelemmel lehet ellátni. Haa PIN-védelem aktív a robotfűnyírót nem lehet közvetlenül a gombokon keresztül kezelni. A PIN-védelem a „MY iMOW®“ appon keresztül kerül beállításra.

A "STOP" (1) és "ZÁR" (2) nyomógombok nem tartoznak a PIN védelem alá. A robotfűnyíró akkor is leállítható, ha a PIN-védelem aktív.

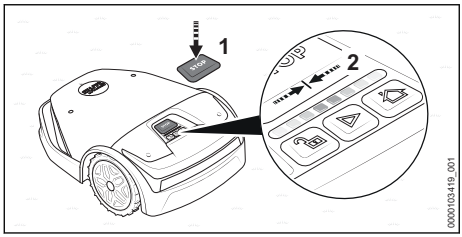
A robotfűnyíró kezelése aktív PIN-védelem mellett
- ► Nyomja meg a „STOP” gombot (1).
- ► Nyomja meg a „LAKAT” gombot (2).
- ► Nyomja meg a világító "START" (3) vagy "HÁZ" (4) nyomógombot.
- ► Adja meg a PIN kódot a világító nyomógombokkal (2–4).
  Helyes bevitel esetén a PIN-kód védelme 60 másodpercre megszűnik.
- ► Nyomja meg a kívánt nyomógombot a fűnyírási folyamat elindításához (3) vagy a robotfűnyíró dokkolóállomásra küldéséhez (4).
  Ha egyik nyomógombot sem nyomják meg, vagy helytelen PIN-kódot adnak meg, a robotfűnyíró 60 másodperc múlva folytatja az aktuális műveletet.

10 A robotfűnyíró megállítása és a készülékzár aktiválása

10.1 A robotfűnyíró megállítása és a készülékzár aktiválása

FIGYELMEZTETÉS

- Amennyiben a robotfűnyírót nem a jelen használati utasításban ismertetett módon állítják meg, és nem a készülékzár aktiválásával helyezik nyugalmi állapotba, akkor a robotfűnyíró véletlenül elindulhat. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - ► A robotfűnyírót szállítás, tárolás, tisztítás, karbantartás, javítás közben, vagy megváltozott, ill. szokatlan viselkedés esetén állítsa meg, és aktiválja a készülékzárat.



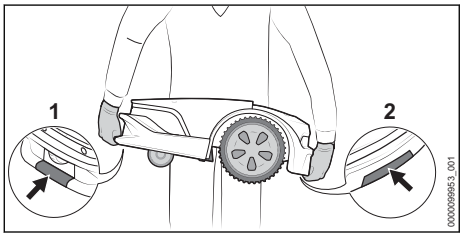
- Nyomja meg a „STOP” gombot (1).
  A robotfűnyíró megáll és lezáródik.
- Nyomja meg a „STOP” gombot (1) , és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (2) teljesen piros színnel világítson.
- Nyomja meg a „STOP” gombot (1).
  A fénycsík (2) kétszer felvillan. A robotfűnyíró készülékzárja aktív. A robotfűnyíró szállítható, tárolható, tisztítható vagy karbantartható.

11 Szállítás

11.1 A robotfűnyíró szállítása

- Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.

A robotfűnyíró hordozása



- Viseljen ellenálló anyagú munkakesztyűt.
- A robotfűnyírót az első (1) és hátsó fogantyúrésznél (2) fogva hordozza.

A robotfűnyíró szállítása járműben

- Úgy biztosítsa a robotfűnyírót, hogy az ne tudjon felborulni vagy mozogni.

11.2 Az akkumulátor szállítása

Az akkumulátor be van építve a robotfűnyíróba, és csak STIHL márkakereskedés szerelheti ki.

- Bizonyosodjon meg róla, hogy az akkumulátor biztonságos állapotban van.
- Úgy csomagolja el az akkumulátort, hogy az ne tudjon mozogni a csomagolásban.
- Úgy biztosítsa ki a csomagot, hogy ne tudjon mozogni.

Az akkumulátorra a veszélyes áruk szállítására vonatkozó követelmények érvényesek. Az akkumulátor UN 3480 (lítium-ionos akkumulátorok) besorolású, valamint az Ellenőrzések és kritériumok ENSZ kézikönyv, III. rész, 38.3 szakaszának megfelelően lett megvizsgálva.

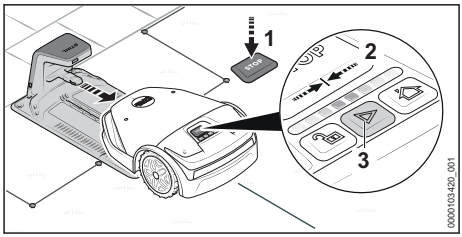
A szállítási feltételekről bővebben a www.stihl.com/safety-data-sheets oldalon tájékozódhat.

12 Tárolás

12.1 A robotfűnyíró előkészítése a tárolásra

A STIHL azt javasolja, hogy hosszabb üzemszünetek, pl. téli szünet esetén helyezze a robotfűnyírót „téli álomba”. A „téli álom” kikapcsolja a robotfűnyíró minden felesleges kiegészítő funkcióját, és biztosítja az akkumulátor enyhe merülését.

- Ha a „Hozzáférési funkciók“ a „MY iMOW®“ applikációban aktiválva vannak: kapcsolja ki a „Hozzáférési funkciók“-at.
- Ha a robotfűnyíró töltöttségi szintje 50% alatt van: töltse fel a robotfűnyírót 50% fölé.



- Vegye ki a robotfűnyírót a dokkolóállomásból.

Nyomja meg egymás után az alábbi billentyűkombinációkat:

- Nyomja meg a „STOP” gombot (1).
  A robotfűnyíró megáll és lezáródik.
- Nyomja meg a „STOP” gombot (1) , és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (2) teljesen piros színnel világítson.
- Nyomja meg a „STOP” gombot (1).
  A fénycsík (2) kétszer felvillan. A robotfűnyíró készülékzárja aktív.
- Nyomja meg a „STOP” gombot (1) , és addig tartsa nyomva, hogy a fénycsík (2) teljesen piros színnel világítson, végül kétszer piros színnel felvillanjon.
  A „téli álom” üzemmód aktív. Minden kiegészítő funkció ki van kapcsolva.Minden kiegészítő funkció ki van kapcsolva.

A téli szünet után a robotfűnyírót aktiválni kell, hogy újra üzemkész legyen:

- Állítsa a robotfűnyírót a fűnyírási területre.

► Nyomja meg a „START” gombot (3).
A "téli álom" üzemmód inaktív, a robotfűnyíró pedig újra üzemkész.

12.2 A robotfűnyíró tárolása

► A robotfűnyírót úgy tárolja, hogy a következő feltételek teljesüljenek:
– A robotfűnyíró gyermekek által nem hozzáférhető helyen van.
– A robotfűnyíró tiszta és száraz.
– A robotfűnyíró zárt helyiségben van.
– A robotfűnyíró akkumulátora fel van töltve.
– Ne tárolja a robotfűnyírót a megadott hőmérsékleti tartományokon kívül, 🕮 17.6.
– A robotfűnyíró nem borulhat fel.
– A robotfűnyíró nem tud legurulni.
– A robotfűnyíró vízszintesen áll a kerekein.
– A robotfűnyírón nem tárolnak tárgyakat.

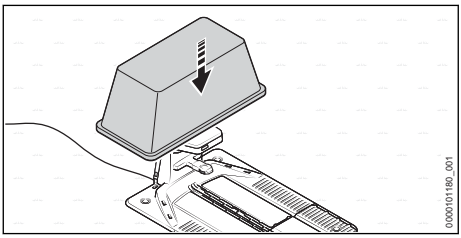
A robotfűnyíró fali tartón is tárolható. A fali tartó tartozékként kapható.

TUDNIVALÓ

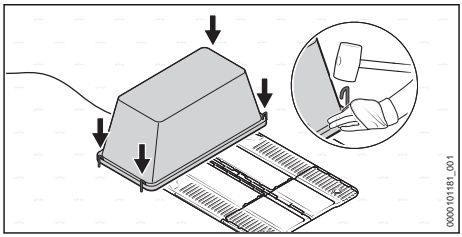
■ Ha nem úgy tárolják a robotfűnyírót, ahogy az a jelen használati utasításban elő van írva, akkor az akkumulátor teljesen lemerülhet és megjavíthatatlanul károsodhat.
► Töltse fel a robotfűnyíró akkumulátorát a tárolás előtt.

12.3 Robotfűnyíró, dokkolóállomás, töltőkábel és tápegység tárolása

Hosszabb üzemszünetek, pl. téli szünet esetén a dokkolóállomás, a töltőkábel és a tápegység a fűnyírási területen maradhat.
► Húzza ki a tápegység hálózati dugaszát a konnektorból.
► Óvja a hálózati dugaszt az időjárás hatásaitól.
► Minden komponenst tisztítson meg.



► Fedje le a dokkolóállomást pl. egy nagy vödörrel vagy habarcsvályúval.



► Rögzítse a vödröt vagy a habarcsvályút földszögekkel a talajhoz.

Dokkolóállomás, töltőkábel és tápegység leszerelése

A dokkolóállomás, a töltőkábel és a tápegység eltávolítható a tartozékként kapható fali konzolon való tárolás céljából, vagy ha a lefedés nem lehetséges.
► Húzza ki a tápegység hálózati dugaszát a konnektorból.
► Minden komponenst tisztítson meg.
► Válassza le a töltőkábelt a dokkolóállomásról és a tápegységről, majd tekerje fel.
► Szerelje le a tápegységet, és tekerje fel a csatlakozóvezetéket.
► A határoló huzalt és a vezető huzalt válassza le a dokkolóállomásról.
► A korrózió elleni védelem céljából zsírozza be a huzalvégeket, és óvja az időjárás hatásaitól.
► Dokkolóállomás leszerelése.

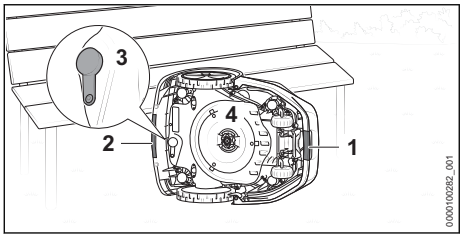
13 Tisztítás

13.1 A robotfűnyíró tisztítása

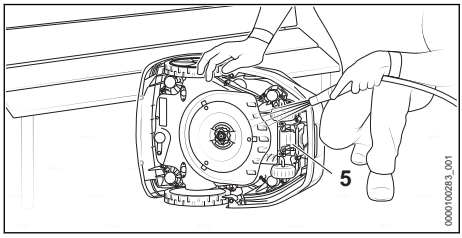
⚠ FIGYELMEZTETÉS

■ A pengék vágóélei élesek. A kezelő megvághatja magát.
► Viseljen ellenálló anyagú munkakesztyűt.

Rendszeresen tisztítsa a robotfűnyírót. A tisztítási időköz az üzemeltetési körülményektől függ, és befolyásolhatja a páratartalom, a fű típusa és a fű növekedése.
► Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.



- A robotfűnyírót az első (1) és a hátsó fogantyúrésznél (2) fogja meg.
- Oldalt állítsa fel a robotfűnyírót, és biztosítsa lezuhanás ellen.
- Ellenőrizze a diagnosztikai aljzat dugóit (3) sérülés és szilárd elhelyezkedés szempontjából.
- Ha a késtárcsa (4) nagyon szennyezett: vegye ki a késtárcsát (4).



- A szennyeződést fapálcával vagy puha kefével lazítsa fel. Stükség esetén használjon pH-semleges tisztítószert. A STIHL a STIHL Multicleant ajánlja.
- Finom vízsugárral öblítse le a laza szennyeződéseket.
- A robotfűnyíró alját nedves ruhával tisztítsa meg.
- Tisztítsa meg a pengéket és a késtárcsát.
  A jó vágási eredmény és a problémamentes működés érdekében a pengéknek szabadon kell mozogniuk.
- A töltőérintkezőket (5) nedves ruhával tisztítsa meg.
- A fedelet és a kezelőtáblát nedves ruhával tisztítsa meg.

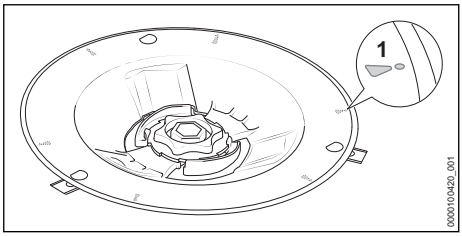
13.2 Dokkolóállomás, tápegység, töltőkábel és dugaszos csatlakozók tisztítása

- Húzza ki a tápegység hálózati dugaszát a konnektorból.
- A dokkolóállomást, a tápegységet és a töltőkábelt nedves ruhával tisztítsa meg.
  - Amennyiben szükséges: A makacs szennyeződést puha kefével lazítsa fel.
- A dugaszos csatlakozásokat száraz, szöszmentes kendővel tisztítsa meg.
  - Amennyiben szükséges: A makacs szennyeződést ecsettel lazítsa fel.

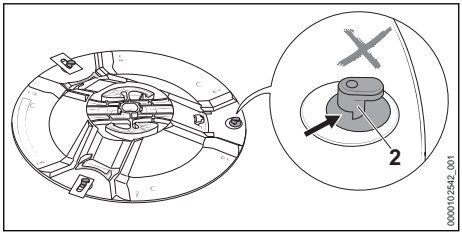
14 Karbantartás és pengék cseréje

14.1 Szemrevételezés

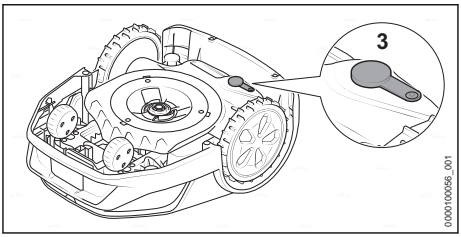
- Rendszeresen ellenőrizze a robotfűnyírót az alábbi szempontokból:
  - A töltőérintkezők tisztasága
  - A burkolat és a védőléc sérülésmentességének ellenőrzése
  - A kerekek könnyű működésének ellenőrzése
    Pengék ellenőrzése sérülés, kopás és könnyű mozgás szempontjából.
    - A pengék általában több hétig használhatók. A pengék tartósságát nagymértékben befolyásolhatják a beállított nyírási idők, a fű állapota, a fű növekedése, homok, ágak vagy levelek a kaszálási területen.



  - Ellenőrizze a késtárcsát sérülés és kopás szempontjából.
    - Ha a kopásjelölések (1) át vannak koptatva és lyukak keletkeztek: cserélje ki a fűnyíróművet.



  - Ellenőrizze az L-csapszegeket (2) sérülés és kopás szempontjából.
    - Ha az L-csapszegek (2) több, mint félig kopottak, cserélje ki a fűnyíróművet.



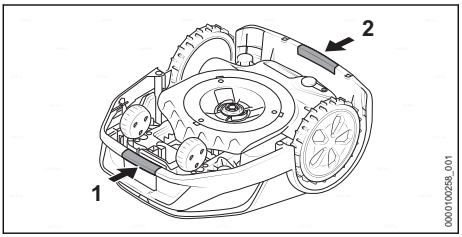
– Ellenőrizze a diagnosztikai aljzat dugóit (3) sérülés és szilárd elhelyezkedés szempontjából.

14.2 A pengék cseréje

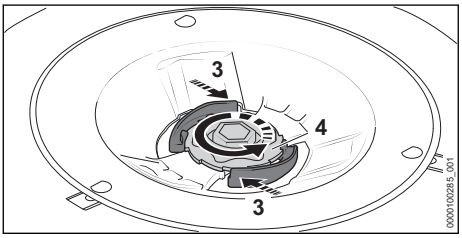
FIGYELMEZTETÉS

- A pengék vágóélei élesek. A kezelő megvághatja magát.
  - ► Viseljen ellenálló anyagú munkakesztyűt.

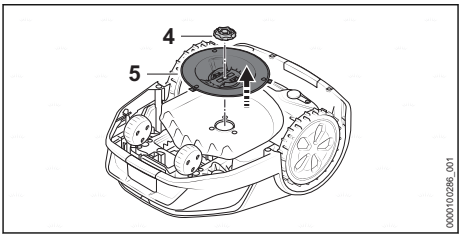
► Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.



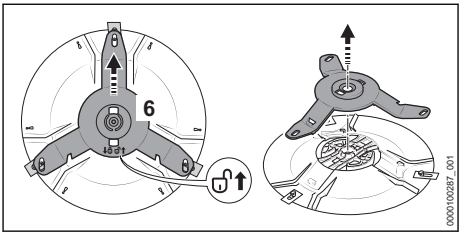
► A robotfűnyírót az első (1) és a hátsó fogantyúrésznél (2) fogja meg.
► Fordítsa a robotfűnyírót a hátoldalára.



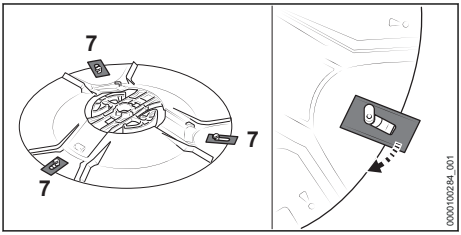
► Nyomja le a karokat (3) és tartsa lenyomva.
► Forgassa addig az anyát (4) az óramutató járásával ellentétes irányba, hogy le lehessen venni.



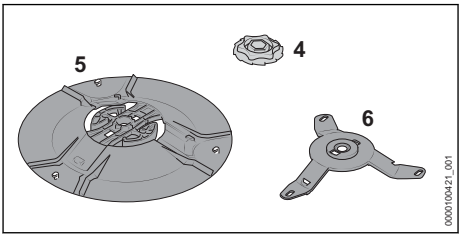
► Vegye le az anyát (4).
► Vegye le a késtárcsát (5).



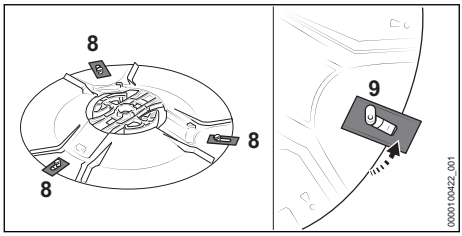
► Tolja a késtartót (6) a nyíl irányába.
A késtartó (6) kiold.
► Vegye le a késtartót (6).



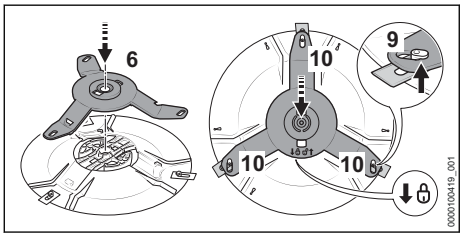
► Akassza ki a régi pengéket (7).



► Tisztítsa meg a késtárcsát (5), a késtartót (6) és az anyát (4).



- Akasszon be új pengéket (8). L-csapszegenként (9) csak egy pengét alkalmazzon.
  A pengék beállítása tetszőleges. A pengék szabadon mozoghatnak az L-csapszeg körül.



- Helyezze fel a késtartót (6).
- Tolja a késtartót (6) a nyíl irányába, és bizonyosodjon meg arról, hogy mindhárom kar (10) az L- csapszegek (9) alatt helyezkedik el.
  A késtartó (6) reteszelve van.
- Helyezze fel a késtárcsát (5) a robotfűnyíróra.
- Csavarja fel az anyát (4) az óramutató járásával megegyező irányba.
- Az anyát (4) húzza meg az óramutató járásával megegyezően.
  A karok (3) hallhatóan bekattannak.

15 Javítás

15.1 A robotfűnyíró, az akkumulátor, a fűnyírómű, a dokkolóállomás és a tápegység javítása

A felhasználó a robotfűnyírót, az akkumulátort, a dokkolóállomást és a tápegységet nem tudja saját maga javítani.

A sérült vagy kopott pengék és a fűnyírómű kicserélhetők.

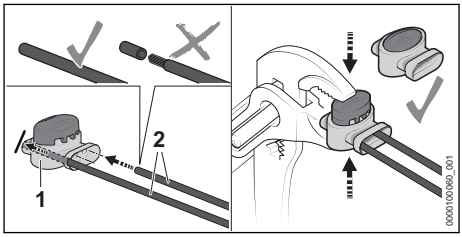
- Ha a robotfűnyíró, az akkumulátor, a dokkolóállomás, a töltőkábel, a tápegység vagy a csatlakozóvezeték sérült: Ne használja a robotfűnyírót, az akkumulátort, a dokkolóállomást, a töltőkábelt, a tápegységet vagy a hálózati vezetéket, és forduljon STIHL márkakereskedéshez.
- Ha egy penge elkopott vagy megrongálódott:
  - Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.
  - Cserélje ki az összes pengét. A pengék nem élezhetők.
- Ha a késtárcsa vagy a késtárcsán lévő L-csapszegek sérültek vagy kopottak:
  - Állítsa meg a robotfűnyírót, és aktiválja a készülékzárat.
  - Cserélje ki a fűnyíróművet
- Ha a táblák olvashatatlanok vagy sérültek: cseréltesse ki a táblákat STIHL márkakereskedéssel.

15.2 Határoló huzal vagy vezető huzal hosszabbítása vagy javítása

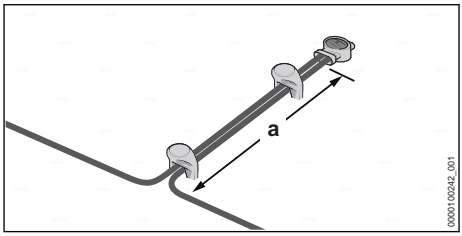
A határoló huzal vagy a vezető huzal huzalösszekötők segítségével meghosszabbítható vagy javítható.

A huzalösszekötők géllel vannak töltve, hogy megakadályozzák a huzalvégek idő előtti elkopását vagy korrózióját.

- Bizonyosodjon meg arról, hogy a határoló huzalok összesített hossza nem haladja meg a maximális 850 m hosszúságot.



- Dugja be a huzalvégeket (2) a huzalösszekötőkbe (1).
  A huzalvégeket nem szabad leszigetelni.
- A huzalösszekötőt (1) fogóval nyomja össze ütközésig.



- A határoló huzalokat legalább a = 5 cm hosszúságban párhuzamosan és szorosan egymás mellett kell elvezetni anélkül, hogy a határoló huzalok egymást kereszteznék.

16 Hibaelhárítás

16.1 A robotfűnyíró üzemzavarainak elhárítása

A legtöbb üzemzavar a „MYiMOW®" appban és a robotfűnyírón vagy a dokkolóállomáson lévő piros világítási minta jelzi.

Hibaelhárításhoz az alábbiak szerint járjon el:
► Kövesse a „MYiMOW®" appban megjelenő utasításokat.
vagy
► Nyomja meg a kezelőtáblán az „ZÁR" nyomógombot, és kövesse a megszólaló utasításokat.

Üzemzavar	Fénycsík a robotfűnyírón vagy a dokkoló-állomáson	Oka	Megoldás
A robotfűnyíró törli a csapatfunkció beállítását.	A fénycsík kétszer pirosan felvillan.	A robotfűnyírón már vannak olyan beállítások, amelyek befolyásolják a csapatfunkciót.	► A robotfűnyírót A „MY iMOW® appban állítsa vissza az alapbeállításokra.
		A csapatfunkció létrehozásának sorrendjét nem követték.	► A „MY iMOW® appban állítson vissza minden robotfűnyírót az alapbeállításokra. ► Csapatfunkció beállítása csökkenő sorrendben, 🕮 5.7.2.
		A határoló huzalon vagy a vezető huzalon üzemzavar áll fenn.	► Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal és a vezető huzal sérülésmentes. ► Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal vagy a vezető huzal helyesen van csatlakoztatva a dokkolóállomásra, 🕮 5.6.1. ► Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal és a vezető huzal helyesen van csatlakoztatva a huzalösszekötőknél, 🕮 5.5.1.
		A robotfűnyíró PIN-védelme aktiválódik.	► A PIN-védelem kikapcsolása a „MY iMOW® appban.
A robotfűnyíró a dokkolóállomásig tartó hazaútján állva marad.		Lemerült az akkumulátor.	► Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal nem lépi át a maximális hosszt, 🕮 17.1. ► Optimalizálja a vezető huzal lefektetését. ► Helyezzen el egy további vezető huzalt a fűnyírási területen. ► Vigye a robotfűnyírót a töltéshez a dokkolóállomásba. ► Amennyiben lehet: A dokkolóállomást a lejtő alján lévő lejtős területen állítsa fel.
A robotfűnyíró a fűnyírást nem az elvárt módon indítja.	A fénycsíkok kék színnel világítanak.	A robotfűnyíró elvégez egy újraindítást.	► Várja meg, míg az újraindítás lezárul. A robotfűnyíró végül automatikusan elindítja a fűnyírási folyamatot.
	A fénycsíkok piros színnel világítanak. Dokkolóállomáson lévő LED piros színnel világít.	A határoló huzalon vagy a vezető huzalon üzemzavar áll fenn.	► Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal és a vezető huzal sérülésmentes. ► Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal vagy a vezető huzal helyesen van csatlakoztatva a dokkolóállomásra. ► Győződjön meg arról, hogy a határoló huzal és a vezető huzal helyesen van csatlakoztatva a huzalösszekötőknél. ► Kövesse a „MYiMOW®" appban megjelenő utasításokat.

Üzemzavar	Fénycsík a robotfűnyírón vagy a dokkoló-állomáson	Oka	Megoldás
A robotfűnyíró nem töltődik.	A fénycsíkok piros színnel világítanak. Dokkolóállomá-son lévő LED piros színnel világít.	A robotfűnyíróban, akkumulátorban, tápe-gységben vagy a dok-kolóállomásban üzemzavar lépett fel.	► Győződjön meg arról, hogy a dokkolóál-lomáson és a robotfűnyírón lévő töltőé-rintkezők tiszták. ► Kövesse a „MYiMOW®" appban megje-lenő utasításokat. ► Ha a hiba továbbra is fennáll: Ne pró-bálja tovább tölteni a robotfűnyírót, húzza ki a csatlakozóvezeték hálózati dugaszát a konnektorból, és forduljon STIHL márkakereskedéshez.

17 Műszaki adatok

17.1 Robotfűnyíró STIHL iMOW® 7.0 PRO

Műszaki adatok
– Vágási szélesség: 28 cm
– Vágási magasság - elektromos: 20 mm és 60 mm között
– A késtárcsa fordulatszáma: 2400 1/min
– Fűnyírási sebesség: 0,5 m/s
– Méretek:
  – Magasság: 291 mm
  – Szélesség: 525 mm
  – Hosszúság: 705 mm
– Súly: 16 kg
– Védelmi osztály: III
– Védelmi fokozat: IP56
– Maximális fűnyírási terület (egyes robotfűnyí-rók esetén): 5000 m²
– Maximális fűnyírási terület: (2 robotfűnyíróból álló csapat): 5500 m²
– Maximális fűnyírási terület: (3 robotfűnyíróból álló csapat): 8000 m²
– Aktív idő 1000 m² (egyes robotfűnyírók hetente) [18]: 20 óra
– A határoló huzal maximális hosz-sza:≤ 5000 m²fűnyírási terület esetén: 850 m
– A határoló huzal maximális hossza ≥ 5000 m²fűnyírási terület esetén: 460 m
– Maximális emelkedés: 45%

Bluetooth®
– Adatkapcsolat: Bluetooth® 5.1. A mobil esz-köznek kompatibilisnek kell lennie Bluetooth® Low Energy 5.0-val és támogatnia kell a Generic Access Profile (GAP)-t.
– Frekvenciasáv: ISM sáv 2,4 GHz
– Max. sugárzott átviteli teljesítmény: 1 mW
– Hatósugár: kb.10 m. A hatósugár a környezeti feltételektől és a mobil eszköz tulajdonságaitól függ. A hatósugár a külső körülményektől függően, az alkalmazott vevőkészüléket is bele-értve, erősen változó lehet. Zárt helyiségek-ben és fém akadályok (például falak, polcok, bőröndök) miatt a hatósugár jelentősen gyen-gébb lehet.
– A mobil végkészülék operációs rendszerével szemben támasztott követelmények: lásd info.myimow.stihl.com

Rádiós hálózat (WLAN)
– Hálózati szabvány: IEEE 802.11b/g/n
– Frekvenciasáv: 2,4 GHz
– Max. sugárzott átviteli teljesítmény: 100 mW

Mobiltelefonos kapcsolat
– SIM-kártya formátuma: eSIM
– Frekvenciasávok
  – LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  – UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  – GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
– Max. sugárzott átviteli teljesítmény: 2 W
– Havi átlagos adatmennyiség: lásd a GYIK részt: https://support.stihl.com

Hálózati adatlap
Kommunikáció a STIHL IoT-platformmal
– Interfész: rádiós hálózat (Wi-Fi), mobil rádiós kapcsolat
– Protokoll és port: MQTT TCP-n keresztül (8883)
Hálózatkonfiguráció
– Interfész: rádiós hálózat (Wi-Fi), mobil rádiós kapcsolat

[18]Ideális feltételek mellett (kevés akadály, egyszerű alak, valamint csekély emelkedők a kertben, mér-sékelt fűnövekedés)

– Protokoll és port: DHCP/DHCPv6 UDP-n keresztül (68/546)

Kommunikáció a „MY iMOW®“ App segítségével
– Interfész: Bluetooth® Low Energy
– Protokoll és port: saját tulajdonú a GATT-on keresztül

Időszinkronizálás
– Interfész: rádiós hálózat (Wi-Fi), mobil rádiós kapcsolat
– Protokoll és port: NTP TCP/UDP-n keresztül (123)

Domainnevek és címek feloldása
– Interfész: rádiós hálózat (Wi-Fi), mobil rádiós kapcsolat
– Protokoll és port: DNS TCP/UDP-n keresztül (53)

OTA-frissítés, a robotfűnyíró online-státuszának ellenőrzése, kommunikáció a STIHL IoT-platformmal
– Interfész: rádiós hálózat (Wi-Fi), mobil rádiós kapcsolat
– Protokoll és port: HTTP/HTTPS TCP-n keresztül (80/443)

Érzékelők adatai

Helyzetadat-vevő / GNSS érzékelő
– Helyadatok (hosszúság, szélesség, magasság)

17.2 Pengék

– Pengék száma: 3

17.3 Akkumulátor STIHL AAI

Az akkumulátor be van építve a robotfűnyíróba, és csak STIHL márkakereskedés szerelheti ki.
– Akkumulátoros technológia: Lítiumionos
– Feszültség: 36 V
– Kapacitás Ah-ban: lásd a teljesítménytáblát
– Energiatartalom Wh-ban: lásd a teljesítménytáblát
– Súly kg-ban: lásd a teljesítménytáblát

17.4 Dokkolóállomás és tápegység

Dokkolóállomás
– Védelmi osztály: III
– Védelmi fokozat: IPX5
– Súly: 4,0 kg
– Határoló huzal és vezető huzal
  – Feszültség: 42 V d.c.
  – Frekvenciatartomány: 1,4 kHz és 20 kHz között

Tápegység
– Piacfüggő kivitelek:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Súly: 2,0 kg
– Névleges feszültség: lásd a teljesítménytáblát
– Frekvencia: lásd a teljesítménytáblát
– Névleges teljesítmény: lásd a teljesítménytáblát
– Töltőáram: lásd a teljesítménytáblát
– Védelmi osztály: II
– Védelmi fokozat: IP 67

17.5 Hosszabbítóvezetékek

Amennyiben hosszabbítóvezetéket használ, úgy annak ereinek a feszültségtől és a hosszabbítóvezeték hosszától függően legalább a következő átmérővel kell rendelkezniük:

Amennyiben a teljesítménytáblán a névleges feszültség 220 V és 240 V közötti:
– Vezetékhossz 20 m-ig: AWG 15 / 1,5 mm²
– Vezetékhossz 20 m-től 50 m-ig: AWG 13 / 2,5 mm²

Amennyiben a teljesítménytáblán a névleges feszültség 100 V és 127 V közötti:
– Vezetékhossz 10 m-ig: AWG 14 / 2,0 mm²
– Vezetékhossz 10 m-től 30 m-ig: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Hőmérsékleti határértékek

FIGYELMEZTETÉS

- A robotfűnyíróban az akkumulátor nincs védve az összes környezeti hatás ellen. Amennyiben az akkumulátort kitesszük bizonyos környezeti hatásoknak, az akkumulátor tüzet foghat vagy felrobbanhat. Súlyos személyi sérülések és anyagi károk keletkezhetnek.
  - Ne töltse az akkumulátort + 5 °C alatt vagy + 40 °C felett.
  - Ne használja a robotfűnyírót + 5 °C alatt vagy + 40 °C felett.
  - Ne használja a dokkolóállomást és a tápegységet + 5 °C alatt vagy + 40 °C felett.
  - Ne tárolja a robotfűnyírót 0 °C alatt vagy + 40 °C felett.
  - Ne tárolja a dokkolóállomást és a tápegységet - 20 °C alatt vagy + 60 °C felett.

17.7 Ajánlott hőmérsékleti tartományok

A robotfűnyíróba beépített akkumulátor, a dokkolóállomás és a tápegység optimális teljesítménye érdekében tartsa be a következő hőmérsékleti tartományokat:
– Töltés: + 5 °C és + 40 °C között

– Használat: - 5 °C és + 40 °C között
– A robotfűnyíró tárolása: 0 °C és + 40 °C között
– A dokkolóállomás és a tápegység tárolása: - 20 °C és + 60 °C között

Ha az akkumulátort a javasolt hőmérsékleti tartományokon kívül töltik, használják vagy tárolják, akkor csökkenhet a teljesítmény.

17.8 Zajértékek

A zajteljesítményszint K-értéke 2 dB(A).
– Zajteljesítményszint a 2000/14 EK szerint mérve: 59 dB(A).
– Garantált zajteljesítményszint a 2000/14 EK szerint: 61 dB(A).

17.9 REACH

A REACH megnevezés az Európai Unió által meghatározott előírás a kémiai anyagok regisztrálásához, értékeléséhez és engedélyezéséhez.

A REACH rendelet betartásához szükséges információkról a www.stihl.com/reach oldalon tájékozódhat.

18 Pótalkatrészek és tartozékok

18.1 Pótalkatrészek és tartozékok

Ezek a szimbólumok eredeti STIHL pótalkatrészeket és eredeti STIHL tartozékokat jelölnek.

A STIHL eredeti STIHL pótalkatrészek és eredeti STIHL tartozékok használatát ajánlja.

A STIHL a folyamatos piacfigyelés ellenére sem tudja megítélni más gyártók pótalkatrészeit és tartozékait megbízhatóság, biztonság és alkalmasság tekintetében, valamint a STIHL nem tud azok alkalmazásáért felelősséget vállalni.

Eredeti STIHL pótalkatrészek és eredeti STIHL tartozékok STIHL márkakereskedésben kaphatók.

19 Üzemen kívül helyezés és ártalmatlanítás

19.1 A robotfűnyíró üzemen kívül helyezése

A robotfűnyíró csatlakozik az Ön személyes STIHL-fiókjához, mobilkészülékeihez és privát vezeték nélküli hálózataihoz (Wi-Fi). Biztonsági okokból a robotfűnyíró ártalmatlanítása, eladása vagy kölcsönadása előtt minden csatlakozást meg kell szakítani, és a személyes adatokat törölni kell.

► A robotfűnyírót a „MY iMOW®“ Appon keresztül állítsa vissza a gyári beállításokra. Ennek során a jelszavak és a csatlakoztatott eszközök törlésre kerülnek.
► A robotfűnyírót a „MY iMOW®“ Appon keresztül távolítsa el a felhasználói fiókból.

19.2 A robotfűnyíró kezelése hulladékként

A hulladékkezeléssel kapcsolatos információk a helyi hatóságoknál vagy STIHL márkakereskedésben beszerezhetők.

A szakszerűtlen ártalmatlanítás károsíthatja az egészséget és megterhelheti a környezetet.

A robotfűnyíró beépített akkuval rendelkezik, melynek ártalmatlanításáról külön kell gondoskodni.
► Adja le a robotfűnyírót STIHL márkakereskedésben ártalmatlanítás céljából. A STIHL márkakereskedés a beépített akku és a robotfűnyíró ártalmatlanításáról külön gondoskodik.
► A STIHL termékeket a csomagolással együtt vigye el újrahasznosítás céljából egy megfelelő gyűjtőhelyre a helyi előírásoknak megfelelően.
► Tilos a háztartási szemétbe kidobni.

20 EK Megfelelőségi nyilatkozat

20.1 Robotfűnyíró STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Németország

teljes felelőssége tudatában nyilatkozik, hogy a
– Kivitel: Robotfűnyíró
– Gyártó márkaneve: STIHL
– Típus: iMOW® 7.0 PRO
– Sorozatszám: IA01

és
– kivitel: dokkolóállomás
– Gyártó márkaneve: STIHL
– Típus: Dokkolóállomás
– Sorozatszám: IA01

megfelel a 2006/42/EK, 2011/65/EU, 2006/66/EK, 2014/53/EU irányelvek vonatkozó

előírásainak, tervezése és kivitelezése pedig összhangban áll az alábbi szabványok gyártás időpontjában érvényes verzióival:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Bejelentett szervezet neve: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, a megfelelőséget a 2014/53/EU irányelv III. függelék B modulja szerint vizsgálta, és az alábbi EU típusjóváhagyást állította ki: 40055521.

A műszaki dokumentációt az ANDREAS STIHL AG & Co. KG Produktzulassung részlege őrzi.

A gyártási év, a gyártó ország és a gépszám a robotfűnyírón van feltüntetve.

Waiblingen, 2024. 02. 16.

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

nevében

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 A gyártó UK/CA megfelelőségi nyilatkozata

21.1 Robotfűnyíró STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Németország

teljes felelőssége tudatában nyilatkozik, hogy a
– Kivitel: Robotfűnyíró
– Gyártó márkaneve: STIHL
– Típus: iMOW® 7.0 PRO
– Sorozatszám: IA01

és
– kivitel: dokkolóállomás
– Gyártó márkaneve: STIHL
– Típus: Dokkolóállomás
– Sorozatszám: IA01

megfelel az Egyesült Királyság The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 szabályozása vonatkozó rendelkezéseinek, és a gyártás napján érvényes következő szabványok verzióinak megfelelően lett kifejlesztve és gyártva: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

A biztonsági frissítésekre vonatkozó időszak 24 hónap.

A műszaki dokumentációt az ANDREAS STIHL AG & Co. KG őrzi.

A gyártási év, a gyártó ország és a gépszám a robotfűnyírón van feltüntetve.

Waiblingen, 2024. 04. 29.

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

nevében

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Címek

www.stihl.com

23 Nyílt forráskódú szoftver

23.1 Nyílt forráskódú szoftver

Ez a termék szerzői jog által védett nyílt forráskódú szoftvert tartalmaz, amelyet az adott szerzők bizonyos licencfeltételek mellett tettek közzé, pl. a „GNU General Public License“ (GPL), a „GNU Lesser General Public License“ (LGPL), a „Apache License“ vagy hasonló licencek. Ha ebben a használati utasításban olyan szerzői jogi megjegyzések, felhasználási feltételek vagy licencfeltételek szerepelnek, amelyek ellentétesek bármely alkalmazandó nyílt forráskódú licenccel, akkor azok nem alkalmazhatók. A mellékelt nyílt forráskódú szoftver használata és terjesztése kizárólag a vonatkozó nyílt forráskódú licenc hatálya alá tartozik. Amennyiben a vonatkozó licenc jogot biztosít Önnek a szoftver forráskódjára és/vagy egyéb kiegészítő adatokra, akkor azt a termék utolsó leszállítását követő három évig, valamint - amennyiben a licenc feltételei ezt megkövetelik - mindaddig, amíg a termékhez ügyféltámogatást nyújtunk, megkaphatja tőlünk. Ha szeretné megkapni tőlünk a teljes megfelelő forráskódot, küldje el kérését az alábbi címre, megadva a termék nevét, sorozatszámát, valamint a megfelelő szoftver verzióját: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/ Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Németország. Fenntartjuk a jogot, hogy felszámítsuk Önnek az adathordozó és a szállítás költségeit. További tájékoztatást az alábbi weboldalon talál: https://opensource.stihl.com

Índice

1 Prefácio....546
2 Informações relativas a este manual de instruções....546
3 Vista geral....547
4 Indicações de segurança 550
5 Utilizar o robô cortador de relva em Team 559
6 Utilizar o robô cortador de relva como único aparelho....573
7 Fechar a interface Bluetooth®....596
8 Padrão de luzes no robô cortador de relva e na estação de carga....596
9 Operar e ajustar o robô cortador de relva 597
10 Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina....599
11 Transporte....599
12 Armazenamento....600
13 Limpeza....601
14 Realizar a manutenção e substituir as lâminas....602
15 Reparar....604
16 Eliminação de avarias....605
17 Dados técnicos....606
18 Peças de reposição e acessórios....608
19 Colocação fora de serviço e eliminação. 608
20 Declaração de conformidade CE....609
21 Declaração de conformidade UKCA....609
22 Endereços....610
23 Software Open Source....610

1 Prefácio

Estimados clientes,

ficamos muito satisfeitos pelo facto de ter escolhido a STIHL. Desenvolvemos e fabricamos os nossos produtos com a máxima qualidade e de acordo com as necessidades dos nossos clientes. Por isso, os produtos oferecem uma elevada fiabilidade mesmo sob condições de esforço extremo.

Também na assistência a STIHL é uma marca de excelência. O nosso revendedor autorizado garante aconselhamento e formação competente, e um acompanhamento técnico aprofundado.

STIHL apoia explicitamente uma gestão sustentável e responsável dos recursos naturais. Este manual de instruções pretende ajudá-o a utilizar o seu produto STIHL de forma segura e respeitadora do ambiente durante um longo período de tempo.

Agradecemos a sua confiança e esperamos que aprecie o seu produto STIHL.

Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANTE! LER E GUARDAR ANTES DA UTILIZAÇÃO.

2 Informações relativas a este manual de instruções

2.1 Documentos aplicáveis

Aplicam-se as prescrições de segurança locais.

Tradução do manual de instruções original
0000011041_006_P

Impresso em papel, branqueado sem cloro.
O papel é reciclável.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

- ► Além deste manual de instruções, devem ser lidos, compreendidos e guardados os seguintes documentos:
  - – Informações de segurança sobre baterias e produtos com bateria integrada STIHL: www.stihl.com/safety-data-sheets

Para mais informações sobre robôs cortadores de relva STIHL, acessórios compatíveis e respostas a perguntas frequentes, consulte as páginas support.stihl.com, info.myimow.stihl.com ou contacte um concessionário especializado STIHL.

A marca nominativa Bluetooth® e os símbolos gráficos Bluetooth® (logótipos) são marcas registadas e propriedade da Bluetooth SIG, Inc. Qualquer utilização desta marca nominativa e/ou destes símbolos gráficos pela STIHL é realizada sob licença.

O robô cortador de relva está equipado com uma interface Bluetooth®, uma interface para redes WiFi e uma interface de comunicações móveis. Devem ser consideradas as restrições operacionais de certos locais (por exemplo, em aviões ou hospitais).

2.2 Identificação das advertências no texto

⚠ PERIGO

- A indicação chama a atenção para perigos que provocam ferimentos graves ou a morte.
  - ► As medidas mencionadas podem evitar ferimentos graves ou a morte.

⚠ ATENÇÃO

- A indicação chama a atenção para perigos que **podem** provocar ferimentos graves ou a morte.
  - ► As medidas mencionadas podem evitar ferimentos graves ou a morte.

AVISO

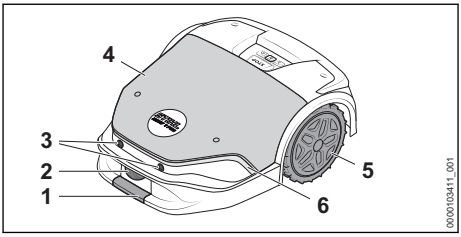
- A indicação chama a atenção para perigos que podem provocar danos materiais.
  - ► As medidas mencionadas podem evitar danos materiais.

2.3 Símbolos no texto

Este símbolo faz referência a um capítulo deste manual de instruções.

3 Vista geral

3.1 Robô cortador de relva



1 Pega dianteira
Segurando simultaneamente na pega dianteira e na pega traseira, pode levantar-se o robô cortador de relva e transportá-lo.

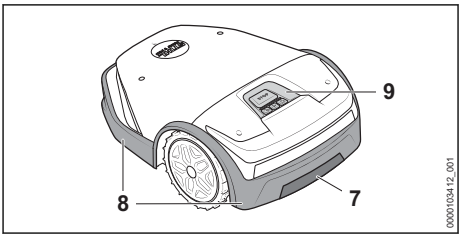
2 Contactos de carregamento
Os contactos de carregamento ligam o robô cortador de relva à estação de carga.

3 Sensores de ultrassons
Os sensores de ultrassons detetam obstáculos.

4 Tampa
A tampa assenta em apoios elásticos e um sensor de impactos reconhece obstáculos na superfície de corte.

5 Rodas de acionamento
As rodas de acionamento acionam o robô cortador de relva.

6 Faixa luminosa
A faixa luminosa indica o estado do robô cortador de relva.

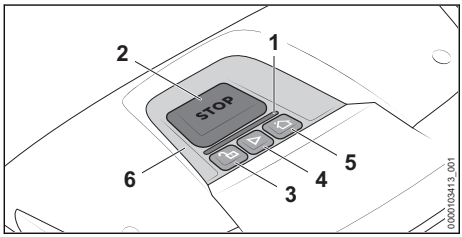


7 Pega traseira
Segurando simultaneamente na pega dianteira e na pega traseira, pode levantar-se o robô cortador de relva e transportá-lo.

8 Friso de proteção
O friso de proteção protege o utilizador de objetos projetados e do contacto com as lâminas.

9 Painel de comando
O painel de comando contém as teclas de pressão e o sensor de chuva.

3.2 Painel de comando



1 Faixa luminosa
A faixa luminosa indica o estado do robô cortador de relva e mostra a combinação de teclas que tem de ser usada para uma determinada ação.

2 Tecla de pressão "STOP"
A tecla de pressão faz parar o robô cortador de relva e o mecanismo de corte. A tecla de pressão também serve para ativar o bloqueio da máquina.

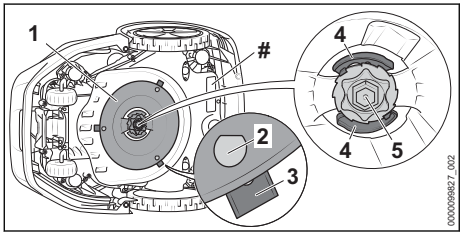
3 Tecla de pressão "CADEADO"
A tecla de pressão desbloqueia o robô cortador de relva juntamente com uma combinação de teclas que é mostrada.

4 Tecla de pressão "START"
Esta tecla de pressão inicia a operação de corte.

5 Tecla de pressão "CASA"
A tecla de pressão faz o robô cortador de relva voltar à estação de carga ou cancela a ordem de corte atual se o robô cortador de relva se encontrar na estação de carga.

6 Sensor de chuva
O sensor de chuva reage à humidade. Dependendo da configuração, o robô cortador de relva poderá contemplar as condições atmosféricas no seu plano de corte.

3.3 Mecanismo de corte



1 Disco de lâminas
O disco de lâminas destina-se à fixação das lâminas.

2 Pernos em L
Os pernos em L servem para engatar as lâminas.

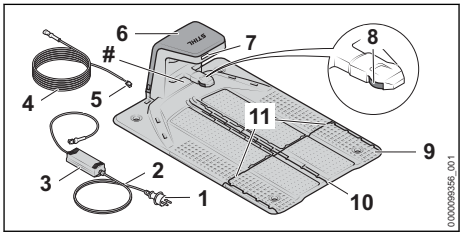
3 Lâminas
As lâminas cortam a relva.

4 Alavanca
As alavancas prendem a porca.

5 Porca
A porca prende o disco de lâminas.

 # Placa de identificação com o número da máquina

3.4 Estação de carga e fonte de alimentação



1 Ficha de rede
A ficha de rede liga a linha de conexão a uma tomada.

2 Linha de conexão
A linha de conexão liga a fonte de alimentação à ficha de rede.

3 Fonte de alimentação
A fonte de alimentação alimenta a estação de carga com corrente.

4 Cabo de carregamento
O cabo de carregamento liga a fonte de alimentação à estação de carga.

5 Ficha
A ficha liga o cabo de carregamento liga à estação de carga.

6 Tampa
A tampa tapa a estação de carga e protege o sistema eletrónico no interior.

7 LED
O LED mostra o estado da estação de carga.

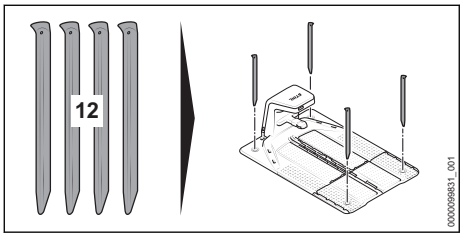
8 Contactos de carregamento
Os contactos de carregamento ligam a estação de carga ao robô cortador de relva.

9 Placa do chão
A placa do chão é o fundamento da estação de carga.

10 Conduta de cabo
A conduta de cabo no meio da placa serve para colocar o fio-guia nela.

11 Conduta de cabo
As condutas de cabo nas extremidades da placa servem para colocar o fio limitador.

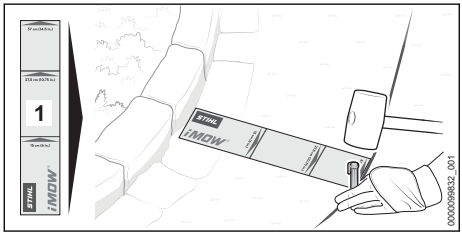
 # Placa de identificação com o número da máquina



12 Estacas de fixação
As quatro estacas de fixação servem para fixar a estação de carga no solo.

3.5 iMOW® Ruler e kit de instalação

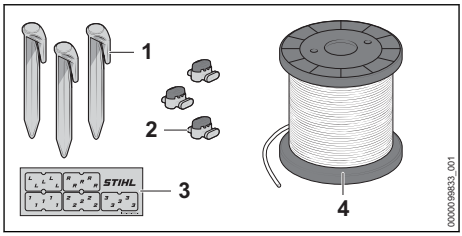
iMOW® Ruler



1 iMOW® Ruler
O Ruler facilita a colocação do fio e serve para manter a distância certa.

Kit de instalação

A colocação em serviço do robô cortador de relva requer um kit de instalação que não faz parte do material fornecido com o robô cortador de relva. Existe a possibilidade de adquirir, como acessórios, kits de instalação apropriados para jardins de diversos tamanhos.



1 Cavilha de fixação
A cavilha de fixação prende o fio limitador e o fio-guia no chão.

2 Peça de união para fios
A peça de união para fios liga extremidades de fio umas às outras.

3 Identificador de cabos
Os identificadores de cabos servem para marcação das extremidades de fio no interior da estação de carga. Facilitam a atribuição das extremidades de fio ao ligá-los ao terminal correto.

4 Bobina de fio
A bobina de fio é necessária para a colocação do fio metálico limitador e do fio-guia.

3.6 Símbolos

Os símbolos podem estar apostos no robô cortador de relva, na estação de carga, na fonte de alimentação ou na bateria incorporada e têm os seguintes significados:

Este símbolo indica o diâmetro do disco de lâminas.

Ao substituir as lâminas, este símbolo indica o sentido correto para desbloquear o porta-lâminas.

Ao substituir as lâminas, este símbolo indica o sentido correto para bloquear o porta-lâminas.

Classe de proteção 2, isolamento duplo.

Não eliminar o produto juntamente com o lixo doméstico.

A indicação ao lado do símbolo chama a atenção para o conteúdo energético da bateria de acordo com a especificação do fabricante das células da bateria. O conteúdo energético disponível durante a utilização é menor.

1 LED acende-se a vermelho. A bateria está demasiado quente ou demasiado fria.

4 LEDs piscam a vermelho. Existe uma falha na bateria.

4 Indicações de segurança

4.1 Símbolos de aviso

Os símbolos de aviso presentes no robô cortador de relva, na estação de carga, na fonte de alimentação ou na bateria incorporada têm os seguintes significados:

Seguir as instruções de segurança e as respetivas medidas a tomar.

Ler, compreender e guardar o manual de instruções.

Seguir as instruções de segurança referentes à projeção de objetos e às respetivas medidas a tomar.

Manter uma distância de segurança.

Não tocar no disco de lâminas em rotação.

Não subir para o robô cortador de relva nem se sentar nele.

Parar o robô cortador de relva durante o transporte, o armazenamento, a limpeza, a manutenção, a reparação ou, em caso de comportamento alterado ou invulgar, ativar o bloqueio da máquina.

Manter crianças afastadas do robô cortador de relva e da superfície de corte.

Manter animais afastados do robô cortador de relva e da superfície de corte.

Não mergulhar a bateria em líquidos.

Proteger a bateria do calor e do fogo.

4.2 Utilização prevista

O robô cortador de relva STIHL iMOW® 7.0 PRO destina-se ao corte e ao mulching da relva.

A estação de carga STIHL e a fonte de alimentação DM210X-420X fornecida carregam o robô cortador de relva STIHL iMOW® 7.0 PRO.

O robô cortador de relva, a estação de carga e a fonte de alimentação podem ser usados à chuva.

O robô cortador de relva é alimentado por uma bateria STIHL AAI. A bateria encontra-se incorporada no robô cortador de relva e só pode ser desmontada por um concessionário especializado STIHL.

O robô cortador de relva pode ser configurado e operado com a aplicação"MY iMOW®" ou através do portal STIHL connected. O conjunto de todas as funcionalidades disponíveis no portal STIHL connected é, em parte, inferior ao da aplicação "MY iMOW®".

⚠ ATENÇÃO

- Estações de carga, fontes de alimentação e baterias não autorizadas pela STIHL para o robô cortador de relva podem provocar incêndios e explosões. As pessoas podem sofrer ferimentos graves ou fatais e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Utilizar o robô cortador de relva com a bateria STIHL AAI incorporada.
  - ► Carregar um robô cortador de relva STIHL iMOW® 7.0 PRO com a estação de carga STIHL e uma fonte de alimentação STIHL DM210X-420X.
- Se o robô cortador de relva, a bateria, a estação de carga ou a fonte de alimentação não for usada(o) conforme o previsto, podem ocorrer ferimentos graves ou fatais em pessoas, bem como danos materiais.
  - ► Usar o robô cortador de relva, a estação de carga e a fonte de alimentação conforme descrito neste manual de instruções.

4.3 Requisitos ao nível do utilizador

⚠ ATENÇÃO

- Utilizadores que não tenham sido familiarizados com o equipamento não conseguem identificar nem avaliar os perigos inerentes ao robô cortador de relva, à estação de carga e à fonte de alimentação. O utilizador ou outras

pessoas podem ferir-se com gravidade ou perder a vida.

► Ler, compreender e guardar o manual de instruções.

► Se o robô cortador de relva, a estação de carga ou a fonte de alimentação for entregue a outra pessoa, entregar-lhe também o manual de instruções.

► Certifique-se de que o utilizador cumpre os seguintes requisitos:
  – O utilizador não está cansado.
  – O utilizador está física, mental e psicologicamente apto para operar e trabalhar com o robô cortador de relva, a estação de carga e a fonte de alimentação. Caso o utilizador apresente capacidades físicas, sensoriais ou mentais limitadas para o efeito, apenas poderá trabalhar com o robô cortador de relva sob supervisão ou de acordo com as indicações de uma pessoa responsável. Isso também inclui todos os trabalhos com e no robô cortador de relva, na estação de carga, na fonte de alimentação, no cabo de carregamento, no fio-guia e no fio limitador.
  – O utilizador consegue identificar e avaliar os perigos inerentes ao robô cortador de relva, à estação de carga e à fonte de alimentação.
  – O utilizador é maior de idade ou encontra-se num curso de formação profissional que cumpre os requisitos da regulamentação nacional.
  – O utilizador recebeu uma formação de um revendedor especializado STIHL ou de outra pessoa com a respetiva competência técnica, antes de usar o robô cortador de relva, a estação de carga e a fonte de alimentação pela primeira vez.
  – O utilizador não está sob a influência de álcool, medicamentos ou drogas.
  – Durante a instalação, a operação, a limpeza, a manutenção e o transporte do robô cortador de relva, é necessário manter o equilíbrio, assegurar uma posição firme e não correr.
  – Os termos "operação", "utilização" e "uso" abrangem todos os trabalhos realizados no robô cortador de relva, na estação de carga, na fonte de alimentação, no cabo de carregamento, no fio-guia e no fio metálico limitador, bem como em todos os acessórios iMOW®.

► Caso existam dúvidas: consultar um concessionário especializado STIHL.

4.4 Vestuário e equipamento

⚠ ATENÇÃO

- Durante a colocação do fio limitador ou do fui-guia e a fixação da estação de carga, o martelar das cavilhas ou estacas de fixação no solo pode fazer com que objetos sejam projetados para cima a alta velocidade. O utilizador pode ficar ferido.
  ► Usar óculos de proteção justos. Óculos de proteção adequados têm de ter sido testados segundo os requisitos da norma EN 166 ou de regulamentações nacionais e serem comercializados com a respetiva marcação aposta.
  ► Usar luvas de proteção feitas de material resistente.
- Durante a operação de corte, podem ser projetados objetos a alta velocidade. O utilizador pode ficar ferido.
  ► Se for necessário entrar na superfície de corte durante a operação de corte:
    – Usar calças compridas de material resistente.
    – Usar calçado fechado e resistente com solas antiderrapantes.
- Peças de vestuário inadequado podem ficar presas em ramos, silvados e no robô cortador de relva. Utilizadores sem vestuário adequado poderão sofrer ferimentos graves.
  ► Usar vestuário justo ao corpo.
  ► Não usar cachecol/lenço nem adornos.
- Durante a limpeza, manutenção ou transporte, o utilizador pode tocar acidentalmente nas lâminas. O utilizador pode ficar ferido.
  ► Usar luvas de proteção feitas de material resistente.
- O utilizador pode escorregar caso use calçado desadequado. O utilizador pode ficar ferido.
  ► Se for necessário entrar na superfície de corte durante a operação de corte: usar calçado fechado e resistente com solas antiderrapantes.

4.5 Zona de trabalho e meio circundante

4.5.1 Robô cortador de relva e área·relvada·a·cortar

⚠ ATENÇÃO

- Pessoas não envolvidas, crianças e animais não conseguem identificar nem avaliar os riscos do robô cortador de relva e de objetos projetados a alta velocidade. Pessoas que não estejam envolvidas na atividade, bem como crianças e animais poderão sofrer ferimentos graves e poderão ocorrer danos materiais.

  - ► Manter pessoas não envolvidas, crianças e animais afastados da superfície de corte enquanto a relva estiver a ser cortada.
  - ► Se o robô cortador de relva for usado em superfícies de acesso público: vedar o acesso à superfície de corte e colocar placas com o aviso "Aviso! Cortador de relva automático! Manter afastados e supervisionar crianças e animais!". Respeitar as regulamentações locais.
  - ► Não deixar as crianças brincar com o robô cortador de relva.
  - ► Delimitar a superfície de corte com o fio limitador conforme descrito neste manual de instruções. As superfícies para as quais tenha sido definido que o robô cortador de relva não deverá cortar nem chegar a elas devem ser separadas da superfície de corte com o fio delimitador.
  - ► Não utilizar o robô cortador de relva em pisos com cascalho ou gravilha.
- Alguém poderá tropeçar no fio limitador, no fio-guia ou nas cavilhas de fixação. Alguém poderá sofrer ferimentos e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Colocar o fio metálico limitador e o fio-guia bem assentes no chão ou instalá-los no solo usando uma máquina de colocação de fios.
  - ► Aplicar as cavilhas de fixação até entrarem completamente no chão.
- Caso alguém esteja a trabalhar com uma máquina ou a ferramenta de jardinagem na superfície de corte, existe o risco de a ferramenta poder acertar e danificar o fio limitador, o fio-guia ou as cavilhas de fixação. Objetos podem ser projetados a alta velocidade. Alguém poderá sofrer ferimentos e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Não trabalhar com uma máquina ou ferramenta de jardinagem nas imediações do fio limitador ou do fio-guia.
- Os componentes elétricos do robô cortador de relva podem gerar faíscas. As faíscas podem provocar incêndios e explosões em ambientes facilmente inflamáveis ou explosivos. As pessoas podem sofrer ferimentos graves ou fatais e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Não operar o robô cortador de relva num ambiente facilmente inflamável nem explosivo.
- Depois de uma tempestade, é possível que o robô cortador de relva tenha ficado danificado ou que se encontrem objetos caídos na superfície de corte. É possível que o robô cortador de relva se encontre num estado não seguro e que os objetos sejam projetados durante o corte da relva. As pessoas podem sofrer ferimentos graves ou fatais e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Depois de uma tempestade, verificar sempre se o robô cortador de relva está em boas condições de segurança.
  - ► Controlar a área·relvada·a·cortar e remover objetos que se encontrem na área·relvada·a·cortar.

4.5.2 Bateria

A bateria encontra-se incorporada no robô cortador de relva e só pode ser desmontada por um concessionário especializado STIHL.

⚠ ATENÇÃO

- Pessoas não envolvidas, crianças e animais não conseguem identificar nem avaliar os riscos da bateria. Pessoas não envolvidas, crianças e animais podem ferir-se com gravidade.
  - ► Manter pessoas não envolvidas, crianças e animais afastados.
  - ► Não deixar a bateria sem supervisão.
  - ► Assegurar que as crianças não conseguem brincar com a bateria.
- A bateria não está protegida contra todas as influências ambientais. A bateria pode incendiar-se, explodir ou ficar danificar de forma irreparável caso seja sujeita a determinadas influências ambientais. As pessoas podem sofrer ferimentos graves e podem ocorrer danos materiais.

  - ► Proteger a bateria do calor e do fogo.
  - ► Não atirar a bateria para o fogo.

- ► Não carregar, usar nem guardar a bateria fora dos limites de temperatura indicados, 🕮 17.6.

- ► Não mergulhar a bateria em líquidos.
- ► Manter a bateria afastada de peças metálicas pequenas.
- ► Não sujeitar a bateria a uma pressão elevada.
- ► Não expor a bateria a micro-ondas.
- ► Proteger a bateria de produtos químicos e sais.

4.5.3 Estação de carga e fonte de alimentação

⚠ ATENÇÃO

- Pessoas não envolvidas, crianças e animais não conseguem identificar nem avaliar os perigos da estação de carga, da fonte de alimentação e da corrente elétrica. Pessoas não envolvidas, crianças e animais podem ferir-se com gravidade ou morrer.
  - ► Manter afastadas(os) as pessoas não envolvidas, as crianças e os animais.
  - ► Não deixar as crianças brincar com a estação de carga ou a fonte de alimentação.
- A estação de carga e a fonte de alimentação não estão protegidas contra todas as influências atmosféricas. Se forem expostas a determinadas influências ambientais, a estação de carga ou a fonte de alimentação poderá incendiar-se ou explodir. As pessoas podem sofrer ferimentos graves e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Não operar a estação de carga e a fonte de alimentação num ambiente facilmente inflamável nem explosivo.
  - ► Não usar nem guardar a estação de carga e a fonte de alimentação fora dos limites de temperatura indicados, 🕮 17.6.
  - ► Antes de trovoadas ou sempre que haja perigo de relâmpagos, desligar a fonte de alimentação da rede elétrica.
  - ► Depois de uma tempestade, verificar sempre se a estação de carga e a fonte de alimentação estão em boas condições de segurança.
- Alguém pode tropeçar na estação de carga, no cabo de carregamento, na fonte de alimentação ou na linha de conexão. Alguém pode ferir-se e a estação de carga, o cabo de carregamento, a fonte de alimentação ou a linha de conexão podem ficar danificados.
  - ► Colocar a estação de carga e a fonte de alimentação num local com boa visibilidade.
  - ► Assentar a linha de conexão e o cabo de carregamento planos no chão.
- A carcaça da fonte de alimentação pode aquecer muito se ficar exposta à radiação solar direta. O utilizador pode queimar-se.

- ► Não tocar na fonte de alimentação quente.

4.6 Estado de acordo com as exigências de segurança

4.6.1 Robô cortador de relva

O robô cortador de relva é considerado seguro se forem cumpridos os seguintes requisitos:
– A robô cortador de relva não apresenta danos.
– Os elementos de comando funcionam e não foram modificados.
– As lâminas estão montadas corretamente e não apresentam danos.
– Estão montados acessórios originais da STIHL autorizados para este robô cortador de relva.
– Os acessórios estão montados corretamente.

⚠ ATENÇÃO

- Se não estiverem em condições de funcionamento seguro, os componentes poderão deixar de funcionar corretamente e os dispositivos de segurança poderão ser desligados. Alguém poderá sofrer ferimentos graves ou fatais.
  - ► Utilizar um robô cortador de relva que não esteja danificado e que esteja em perfeitas condições de funcionamento.
  - ► Não alterar o robô cortador de relva.
  - ► Se o painel de comando não funcionar: não utilizar o robô cortador de relva.
  - ► Montar acessórios originais da STIHL autorizados para este robô cortador de relva.
  - ► Montar as lâminas conforme descrito neste manual de instruções.
  - ► Montar os acessórios conforme descrito neste manual de instruções ou no manual de instruções do respetivo acessório.
  - ► Não introduzir objetos nos orifícios do robô cortador de relva.
  - ► Nunca ligar os contactos de carregamento a objetos metálicos e curto-circuitar.
  - ► Substituir as placas de indicação gastas ou danificadas.
  - ► Caso existam dúvidas: consultar um concessionário especializado STIHL.

4.6.2 Mecanismo de corte

O mecanismo de corte encontrar-se-á num estado seguro se estiverem reunidas as seguintes condições:
– As lâminas, o disco de lâminas, o porta-lâminas, a alavanca e a porca não estão danificados.
– As marcações de desgaste no disco de lâminas não desapareceram.
– Os pernos em L no disco de lâminas não estão gastos até mais de metade.
– As lâminas não estão deformadas.
– As lâminas estão montadas corretamente.

⚠ ATENÇÃO

- Num estado que não cumpra as exigências de segurança, as lâminas podem soltar-se e serem projetadas. As pessoas podem sofrer ferimentos graves.
  - ► Trabalhar com lâminas, disco de lâminas, porta-lâminas, alavanca e porca não danificados.
  - ► Se as marcas de desgaste estiverem gastas e se tenham formado orifícios: substituir o mecanismo de corte.
  - ► Se os pernos em L estiverem gastos até mais de metade: substituir o mecanismo de corte.
  - ► Montar as lâminas corretamente.
  - ► Caso existam dúvidas: consultar um concessionário especializado STIHL.

4.6.3 Bateria

A bateria encontra-se incorporada no robô cortador de relva e só pode ser desmontada por um concessionário especializado STIHL.
A bateria é considerada segura se forem cumpridas as seguintes condições:
– A bateria não apresenta danos.
– A bateria está limpa e seca.
– A bateria funciona e não foi alterada.

⚠ ATENÇÃO

- Num estado que não cumpra as exigências de segurança, a bateria pode deixar de funcionar de modo seguro. As pessoas podem sofrer ferimentos graves.
  - ► Trabalhar com uma bateria funcional e não danificada.
  - ► Não carregar uma bateria danificada ou com defeito.
  - ► Se a bateria estiver suja: limpar a bateria.
  - ► Se a bateria estiver molhada ou húmida: deixar secar a bateria.
  - ► Não alterar a bateria.
  - ► Não introduzir objetos nos orifícios da bateria.
  - ► Nunca ligar os contactos elétricos da bateria a objetos metálicos e curto-circuitar.
  - ► Não abrir a bateria.
  - ► Substituir as placas de indicação gastas ou danificadas.
- Uma bateria danificada pode derramar líquido. Se o líquido entrar em contacto com a pele ou com os olhos, podem ocorrer irritações nestas zonas.
  - ► Evitar o contacto com o líquido.
  - ► Caso tenha havido contacto com a pele: Lavar as partes afetadas da pele com bastante água e sabão.
  - ► Caso tenha havido contacto com os olhos: lavar os olhos com muita água durante, pelo menos, 15 minutos e consultar um médico.
- Uma bateria danificada ou defeituosa pode apresentar um odor incomum, fumo ou incêndio. As pessoas podem sofrer ferimentos graves ou fatais e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Se a bateria emitir um cheiro estranho ou deitar fumo: não usar a bateria e mantê-la afastada de materiais combustíveis.
  - ► Se a bateria se incendiar: tentar apagar o incêndio na bateria com um extintor ou água.

4.6.4 Estação de carga, cabo de carregamento, fonte de alimentação e linha de conexão

Considera-se que a estação de carga, o cabo de carregamento, a fonte de alimentação, a linha de conexão e as ligações de ficha estão em condições de segurança se forem cumpridos os seguintes requisitos:
– A estação de carga, o cabo de carregamento, a fonte de alimentação, a linha de conexão e as ligações de ficha não apresentam quaisquer danos.
– A estação de carga, o cabo de carregamento, a fonte de alimentação, a linha de conexão e as ligações de ficha estão limpos.
– Estão montados acessórios originais da STIHL autorizados para esta estação de carga.
– Os acessórios estão montados corretamente.
– A estação de carga e a fonte de alimentação não estão cobertas durante o funcionamento.

⚠ ATENÇÃO

- Num estado que não cumpra as exigências de segurança, os componentes podem deixar de

funcionar de forma segura e os equipamentos de segurança podem ficar fora de serviço. Alguém poderá sofrer ferimentos graves ou fatais.

- ► Usar uma estação de carga, um cabo de carregamento, uma fonte de alimentação, uma linha de conexão e ligações de ficha não danificados.
- ► Se a estação de carga, a fonte de alimentação ou as ligações de ficha estiverem sujas: limpar a estação de carga, a fonte de alimentação e as ligações de ficha.
- ► Não modificar a estação de carga, a fonte de alimentação, a linha de conexão nem as ligações de ficha.
- ► Não introduzir objetos nos orifícios da estação de carga nem da fonte de alimentação.
- ► Nunca ligar os contactos elétricos da estação de carga, da fonte de alimentação e das ligações de ficha a objetos metálicos e fazer curto-circuito.
- ► Não abrir a estação de carga nem a fonte de alimentação.
- ► Não cobrir a estação de carga nem a fonte de alimentação.
- ► Não enterrar a fonte de alimentação.
- ► Não se sentar na estação de carga.
- ► Não pisar a placa do chão da estação de carga.

4.7 Operação de corte

⚠ ATENÇÃO

- As lâminas em movimento no disco de lâminas podem ferir o utilizador. O utilizador poderá sofrer ferimentos graves.

- ► Não tocar no disco de lâminas nem nas lâminas em rotação.
- ► Se o utilizador se aproximar do robô cortador de relva enquanto está a decorrer a operação de corte ou antes de proceder a ajustes na máquina: premir a tecla de pressão "STOP".
- ► Não inclinar nem levantar o robô cortador de relva durante a operação de corte.
- ► Se o disco de lâminas ou as lâminas estiverem bloqueados por um objeto: imobilizar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina. Remover o objeto apenas depois deste processo.

- ► Manter crianças afastadas do robô cortador de relva e da superfície de corte.

- ► Manter animais afastados do robô cortador de relva e da superfície de corte.

- ► Não subir para o robô cortador de relva, não se sentar nele e não transportar crianças, animais ou objetos nele.

- Se, durante o trabalho, o robô cortador de relva apresentar um comportamento diferente ou incomum, este poderá ter deixado de cumprir as exigências de segurança. Alguém poderá sofrer ferimentos graves e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Premir a tecla de pressão "STOP" e ativar o bloqueio da máquina. Consultar um concessionário especializado STIHL.
- Se, durante a operação de corte, as lâminas embaterem nalgum corpo estranho, esse objeto ou partes dele podem ficar danificados ou serem projetados a alta velocidade. Alguém poderá sofrer ferimentos e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Remover objetos que se encontrem na superfície de corte.
  - ► Remover lâminas partidas ou fragmentos de lâminas da superfície de corte.
- Quando se prime a tecla de pressão "STOP", o disco de lâminas e as lâminas em si ainda continuam algum tempo em rotação. Alguém poderá sofrer ferimentos graves.
  - ► Aguardar até o disco de lâminas estar imobilizado.
- Se, durante a operação de corte, as lâminas embaterem nalgum objeto duro, isso poderá causar faíscas e as lâminas poderão ficar danificadas. As faíscas podem provocar incêndios em ambientes facilmente inflamáveis. As pessoas podem sofrer ferimentos graves ou fatais e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Não trabalhar em ambientes facilmente inflamáveis.
  - ► Certificar-se de que as lâminas cumprem as exigências de segurança.

⚠ PERIGRO

- Se o robô cortador de relva for operado perto de linhas condutoras de tensão, as lâminas podem tocar nas linhas sob tensão e danificá-las. Alguém poderá sofrer ferimentos graves ou fatais.
  - ► Não trabalhar com o robô cortador de relva nas imediações de linhas condutoras de tensão.

4.8 Carregamento

⚠ ATENÇÃO

- Durante o carregamento, uma fonte de alimentação que esteja danificada ou que apresente defeito pode originar cheiros estranhos ou fumo. Alguém poderá sofrer ferimentos e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Tirar a ficha de rede da tomada.
- Se a dissipação do calor for insuficiente, a fonte de alimentação poderá aquecer excessivamente e provocar um incêndio. As pessoas poderão sofrer ferimentos graves ou fatais e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Não cobrir a fonte de alimentação.

4.9 Estabelecer a ligação elétrica

O contacto com componentes sob tensão pode ocorrer devido às seguintes causas:
– A linha de conexão ou a linha de extensão está danificada.
– A ficha de rede da linha de conexão ou da linha de extensão está danificada.
– A tomada não está instalada corretamente.

⚠ PERIGRO

- O contacto com componentes sob tensão pode provocar um choque elétrico. O utilizador poderá sofrer ferimentos graves ou fatais.
  - ► Certifique-se de que as linhas e as respetivas fichas de rede não estão danificadas.

Se a linha de conexão ou a linha de extensão estiver danificada:
  - ► Não tocar na parte danificada.
  - ► Tirar a ficha de rede da tomada.
  - ► Tocar nas linhas e nas respetivas fichas de rede com as mãos secas.
  - ► Encaixar a ficha de rede numa tomada com proteção e instalada corretamente com ligação à terra.
  - ► Se a tomada se encontrar fora de um edifício: assegurar-se de que a tomada está homologada para a utilização ao ar livre.
  - ► Ligar a fonte de alimentação através de um disjuntor diferencial (30 mA, 30 ms).
  - ► Ao ligar ou desligar a linha de conexão ou a linha de extensão: pegar sempre pela ficha e nunca puxar pelo cabo.
- Uma linha de extensão danificada ou inadequada pode provocar um choque elétrico. As pessoas podem sofrer ferimentos graves ou fatais.
  - ► Utilizar uma linha de extensão com a secção transversal correta, 🕮 17.5.
  - ► Usar uma linha de extensão com proteção contra salpicos e autorizada para a utilização no exterior.
  - ► Proteger a ligação de ficha entre a fonte de alimentação e a linha de extensão contra água.
  - ► Usar uma linha de extensão que possua as mesmas propriedades da linha de conexão da fonte de alimentação.

⚠ ATENÇÃO

- Uma tensão ou frequência de rede errada pode provocar uma sobretensão na fonte de alimentação. A fonte de alimentação poderá ficar danificada.
  - ► Assegurar-se de que a tensão e a frequência da rede elétrica coincidem com os dados presentes na placa de identificação da fonte de alimentação.
- Se a fonte de alimentação estiver ligado a um bloco de tomadas, os componentes elétricos podem sofrer uma sobrecarga durante o carregamento. Os componentes elétricos podem aquecer e provocar um incêndio. As pessoas poderão sofrer ferimentos graves ou fatais e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Assegurar-se de que a soma dos valores indicados na placa de identificação da fonte de alimentação e de todas as máquinas elétricas que estejam ligadas ao bloco de tomadas não excede as especificações de potência que constam no bloco de tomadas.
- Uma linha de conexão, uma linha de extensão ou um cabo de carregamento colocados incorretamente podem ficar danificados e representar um perigo de tropeço. As pessoas podem sofrer ferimentos graves e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Colocar as linhas e o cabo de carregamento de forma a que fiquem fora da área a cortar.
  - ► Colocar e identificar as linhas e o cabo de carregamento de forma a que não possam ficar danificados por trabalhos com máquinas ou ferramentas de jardinagem.
  - ► Colocar e marcar as linhas e o cabo de carregamento de forma a que ninguém corra o risco de tropeçar.
  - ► Colocar as linhas e o cabo de carregamento de forma a que não fiquem demasiado esticados nem enleados.
  - ► Colocar as linhas e o cabo de carregamento de forma a que não sejam danificados, dobrados, esmagados nem sofram fricção.

- ► Proteger as linhas e o cabo de carregamento do calor, óleos e produtos químicos.
- ► Colocar as linhas e o cabo de carregamento de forma a que não fiquem assentes num piso constantemente molhado.

- Se passarem linhas elétricas ou tubos pela parede, estes poderão ficar danificados se a fonte de alimentação for montada na parede. O contacto com linhas elétricas pode provocar um choque elétrico. As pessoas podem sofrer ferimentos graves e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Assegurar-se de que no local previsto na parede não passam linhas elétricas nem tubos.
  - ► Montar a fonte de alimentação na parede conforme descrito neste manual de instruções.
- Se a fonte de alimentação for ligada a um gerador, não é possível assegurar a alimentação elétrica a título permanente e funcionamento correto do robô cortador de relva. As flutuações da alimentação elétrica poderão danificar a fonte de alimentação.
  - ► Ligar a fonte de alimentação exclusivamente a uma tomada corretamente instalada.

4.10 Transporte

4.10.1 Robô cortador de relva

⚠ ATENÇÃO

- Ao ser transportado, o robô cortador de relva poderá tombar ou deslocar-se. Alguém poderá sofrer ferimentos e poderão ocorrer danos materiais.

  - ► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.
  - ► Imobilizar o robô cortador de relva com esticadores, correias ou uma rede, de forma a não poder tombar nem se deslocar.

4.10.2 Bateria

A bateria encontra-se incorporada no robô cortador de relva e só pode ser desmontada por um concessionário especializado STIHL.

⚠ ATENÇÃO

- A bateria não está protegida contra todas as influências ambientais. Se a bateria for exposta a determinadas influências ambientais, ela pode ser danificada e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Não transportar uma bateria danificada.
- Durante o transporte, a bateria pode tombar-se ou mover-se. As pessoas podem sofrer ferimentos e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Colocar a bateria na embalagem, de forma que não se possa mover.
  - ► Prender a embalagem de forma a que não possa mover-se.

4.10.3 Estação de carga e fonte de alimentação

⚠ ATENÇÃO

- Ao ser transportada, a estação de carga poderá tombar ou deslocar-se. Alguém poderá sofrer ferimentos e poderão ocorrer danos materiais.
  - ► Tirar a ficha de rede da tomada.
  - ► Retirar o robô cortador de relva da estação de carga.
  - ► Imobilizar a estação de carga e a fonte de alimentação com esticadores, correias ou uma rede, de forma a não poderem tombar nem se deslocar.
- A linha de conexão e o cabo de carregamento não se destinam a ser usados para transportar a fonte de alimentação nem a estação de carga penduradas neles. A linha de conexão, a fonte de alimentação, o cabo de carregamento ou a estação de carga poderão ficar danificados.
  - ► Retirar o cabo de carregamento da fonte de alimentação e da estação de carga e enrolá-lo.
  - ► Pegar na estação de carga pela placa do chão segurá-la.
  - ► Enrolar a linha de conexão e fixá-la na fonte de alimentação.
  - ► Pegar na fonte de alimentação pela carcaça e segurá-la.

4.11 Armazenamento

4.11.1 Robô cortador de relva

⚠ ATENÇÃO

- As crianças não conseguem identificar nem avaliar os perigos do robô cortador de relva. As crianças podem sofrer ferimentos graves.

  - ► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.
  - ► Guardar o robô cortador de relva fora do alcance de crianças.
- Os contactos elétricos no robô cortador de relva e em componentes metálicos podem

ficar corroídos devido à humidade. O robô cortador de relva poderá ficar danificado.
- ► Guardar o robô cortador de relva num local limpo e seco.

- Se o bloqueio do robô cortador de relva não for ativado antes de o guardar, o robô cortador de relva poderá ligar-se acidentalmente e deslocar-se. As pessoas podem sofrer ferimentos graves e podem ocorrer danos materiais.

► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.

- A tampa e as pegas não se destinam a ser usadas para pendurar o robô cortador de relva. Os equipamentos de segurança poderão ficar fora de serviço e o robô cortador de relva poderá ficar danificado.
  - ► Guardar o robô cortador de relva conforme descrito neste manual de instruções.

4.11.2 Bateria

A bateria encontra-se incorporada no robô cortador de relva e só pode ser desmontada por um concessionário especializado STIHL.

⚠ ATENÇÃO

- As crianças não conseguem identificar nem avaliar os perigos da bateria. As crianças podem sofrer ferimentos graves.
  - ► Guardar a bateria fora do alcance de crianças.
- A bateria não está protegida contra todas as influências ambientais. A bateria pode danificar-se de forma irreparável caso seja sujeita a determinadas influências ambientais.
  - ► Guardar a bateria limpa e seca.
  - ► Guardar a bateria num local fechado.
  - ► Não guardar a bateria fora dos limites de temperatura indicados, 🕮 17.6.

4.11.3 Estação de carga e fonte de alimentação

⚠ ATENÇÃO

- As crianças não conseguem identificar nem avaliar os perigos de uma estação de carga ou de uma fonte de alimentação. As crianças podem ferir-se com gravidade ou perder a vida.
  - ► Retirar o robô cortador de relva da estação de carga.
  - ► Guardar a estação de carga e a fonte de alimentação fora do alcance de crianças.
- A estação de carga e a fonte de alimentação não estão protegidas contra todas as influências atmosféricas. Se a estação de carga ou a fonte de alimentação forem expostas a determinadas influências ambientais, a estação de carga ou a fonte de alimentação poderão ficar danificadas.
  - ► Retirar o robô cortador de relva da estação de carga.
  - ► Se a fonte de alimentação estiver quente: deixar arrefecer a fonte de alimentação.
  - ► Guardar a estação de carga e a fonte de alimentação num local limpo e seco.
  - ► Guardar a estação de carga e a fonte de alimentação num recinto fechado.
  - ► Não guardar a fonte de alimentação fora dos limites de temperatura indicados, 🕮 17.6.
- A linha de conexão e o cabo de carregamento não se destinam a ser usados para transportar a fonte de alimentação nem a estação de carga penduradas neles. A linha de conexão, a fonte de alimentação, o cabo de carregamento ou a estação de carga poderão ficar danificados.
  - ► Retirar o cabo de carregamento da fonte de alimentação e da estação de carga e enrolá-lo.
  - ► Pegar na estação de carga pela placa do chão segurá-la.
  - ► Enrolar a linha de conexão e fixá-la na fonte de alimentação.
  - ► Pegar na fonte de alimentação pela carcaça e segurá-la.

4.12 Limpeza, manutenção e reparação

⚠ ATENÇÃO

- Se, durante a limpeza, manutenção ou reparação, o bloqueio do robô cortador de relva não estiver ativado, pode acontecer que o robô cortador de relva se ligue acidentalmente. Alguém poderá sofrer ferimentos graves e poderão ocorrer danos materiais.

► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.

- Produtos de limpeza agressivos, a limpeza com um aparelho de limpeza de alta pressão ou com objetos metálicos afiados podem danificar o robô cortador de relva. Se o robô cortador de relva não for limpo corretamente, poderá haver componentes que deixarão de funcionar corretamente e os equipamentos de segurança ficarão fora de serviço. Alguém poderá sofrer ferimentos graves.

- ► Limpar o robô cortador de relva conforme descrito neste manual de instruções.

- Produtos de limpeza agressivos, a limpeza com um aparelho de limpeza de alta pressão ou com objetos metálicos afiados podem danificar a estação de carga, a fonte de alimentação, a linha de conexão, o cabo de carregamento, bem com as respetivas ligações de ficha. Se a estação de carga, a fonte de alimentação, a linha de conexão, o cabo de carregamento, bem com as respetivas ligações de ficha não forem limpos corretamente, poderá haver componentes que deixarão de funcionar em condições e equipamentos de segurança que ficarão fora de serviço. Alguém poderá sofrer ferimentos graves.
  - ► Tirar a ficha de rede da fonte de alimentação da tomada.
  - ► Limpar a estação de carga, a fonte de alimentação, a linha de conexão, o cabo de carregamento, bem como as respetivas ligações de ficha conforme descrito neste manual de instruções.
- Se a manutenção ou a reparação do robô cortador de relva, da estação de carga ou da fonte de alimentação não for realizada corretamente, poderá haver componentes que deixarão de funcionar corretamente e os equipamentos de segurança ficarão fora de serviço. Alguém poderá sofrer ferimentos graves ou fatais.
  - ► Não efetuar a manutenção ou reparação do robô cortador de relva, da estação de carga nem da fonte de alimentação por conta própria.
  - ► Se o robô cortador de relva, a estação de carga ou a fonte de alimentação necessitarem de manutenção ou reparação: consultar um concessionário especializado STIHL.
  - ► Efetuar a manutenção das lâminas conforme descrito neste manual de instruções.
- Durante a limpeza ou manutenção do mecanismo de corte, o utilizador poderá cortar-se nos gumes afiados das lâminas. O utilizador pode ficar ferido.
  - ► Usar luvas de proteção feitas de material resistente.
- Caso a linha de conexão da fonte de alimentação esteja com defeito ou danificada:
  - ► substituir a fonte de alimentação.
- Se o bujão da entrada de diagnóstico na parte inferior do robô cortador de relva não estiver colocado corretamente, é possível que entre humidade e sujidade no robô cortador de relva. O robô cortador de relva poderá ficar danificado.
  - ► Verificar se o bujão está bem firme sempre que se realize uma limpeza e substitua as lâminas.
  - ► Não operar o robô cortador de relva sem bujão colocado nem com um bujão danificado.

5 Utilizar o robô cortador de relva em Team

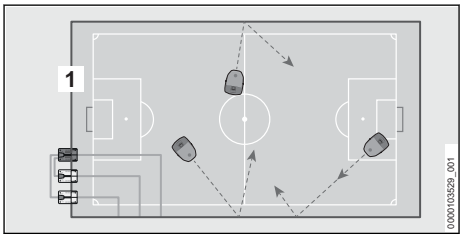
5.1 Descrição do funcionamento

5.1.1 Descrição do funcionamento

A função de equipa é apropriada para áreas relvadas a cortar de estrutura simples e é descrita nos capítulos seguintes, tomando como exemplo um campo de prática desportiva.

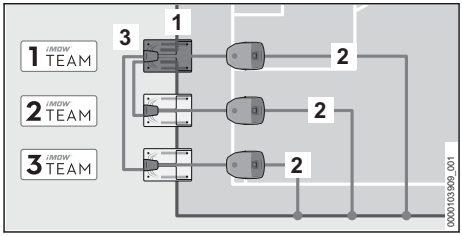
Para cortar a relva em grandes áreas, p. ex., campos de prática desportiva, podem agrupar-se até três robôs cortadores de relva numa equipa de trabalho.

Para assegurar um funcionamento robusto e fiável, a STIHL recomenda a instalação da função de equipa por um concessionário especializado.



Os robôs cortadores de relva cortam a relva em faixas aleatórias.

Para que os robôs cortadores de relva consigam identificar a área·relvada·a·cortar, é necessário colocar um fio metálico limitador (1) para delimitar toda a área·relvada·a·cortar.

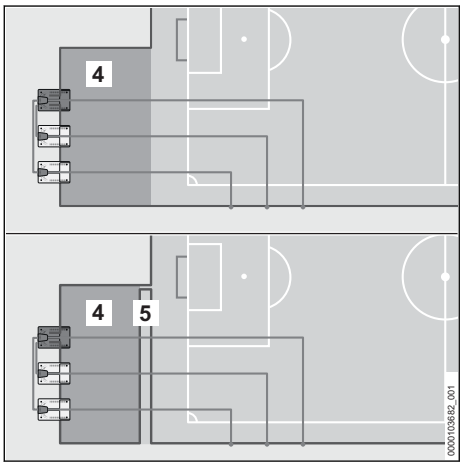


Na função de equipa, é atribuída uma estação de carga a cada um dos robôs cortadores de (Equipa 1, Equipa 2, Equipa 3) com fio-guia (2).

O fio metálico limitador (1) e todos os fios--guia (2) são ligados à estação de carga mestra (3). Os fios transmitem os sinais da estação de carga mestra para os robôs cortadores de relva. Os robôs cortadores de relva são conduzidos ao longo dos fios-guia (2) para a área·relvada·a·cortar e de volta para a estação de carga.

Implementar as estações de carga

Consoante as necessidades, as estações de carga podem ser implementadas em cima da área·relvada·a·cortar ou fora dela.



Se as estações de carga forem implementadas fora da área·relvada·a·cortar, a área (4) pode ser integrada na superfície alvo de corte ou excluída dela.

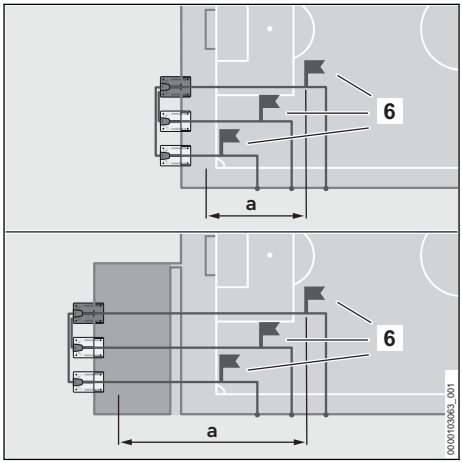
Para excluir a área (4), é necessário formar e colocar um laço com o fio metálico limitador (5). A área (4) à frente das estações de carga não será cortada. Na função de equipa, não é possível definir zonas.

Operação

O robô cortador de relva é controlado através da aplicação "MY iMOW®", do portal STIHL connected e com as teclas no painel de comando no robô cortador de relva. Faixas luminosas nos robôs cortadores de relva, bem como uma voz artificial informam sobre o estado atual dos robôs cortadores de relva.

As configurações mais importantes para a função de equipa são as seguintes:
– Definir a mesma altura de corte para todos os robôs cortadores de relva
– Criar um plano de corte e definir uma zona horária
– Configurar o sensor de chuva
– Definir a distância de arranque

Distância de arranque



Os robôs cortadores de relva iniciam o corte de relva a partir de um determinado ponto (6). A distância de arranque (a) tem de ser definida para cada um dos robôs cortadores de relva, no respetivo fio-guia.

Se as estações de carga forem posicionadas fora da área·relvada·a·cortar, o ponto (6) terá de ser definido dentro da área·relvada·a·cortar.

Definição da distância de arranque (a) a partir da estação de carga: 2 m até 80 m.

A distância de arranque é definida através da aplicação "MY iMOW®".

5.2 Preparar a superfície de corte e o robô cortador de relva

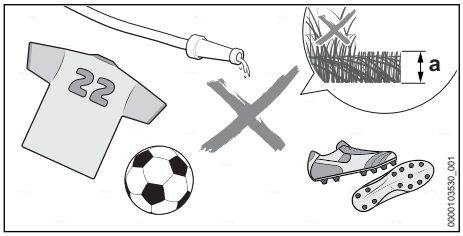
5.2.1 Planear e preparar a área relvada a cortar

Antes de colocar os robôs cortadores de relva em funcionamento, é necessário planear e preparar a área·relvada·a·cortar. Isso permitirá uma instalação correta e o funcionamento sem problemas, eliminando também potenciais fontes de anomalias.

Planear a área·relvada·a·cortar

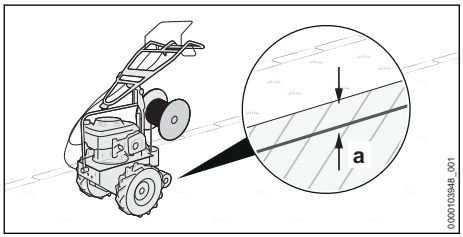
- ► Familiarizar-se com as descrições das estações de carga e da colocação dos fios nos capítulos seguintes.
- ► Transpor os dados para a área relvada a cortar:
  - – Contorno da área·relvada·a·cortar
  - – Posição das estações de carga
  - – Traçado do fio metálico limitador
  - – Traçado dos fios-guia

Preparar a área relvada a cortar



- ► Remover objetos que se encontrem na superfície de corte.
- ► Remover metais, materiais magnéticos e eletricamente condutores, bem como fios limitadores usados.
- ► Cortar a relva com um cortador de relva a uma altura de corte que mais tarde também será definida para o robô cortador de relva. A altura de corte padrão é a = 4 cm.
- ► Tapar eventuais buracos e suavizar desníveis acentuados.

Utilização de uma máquina de colocação de fios



AVISO

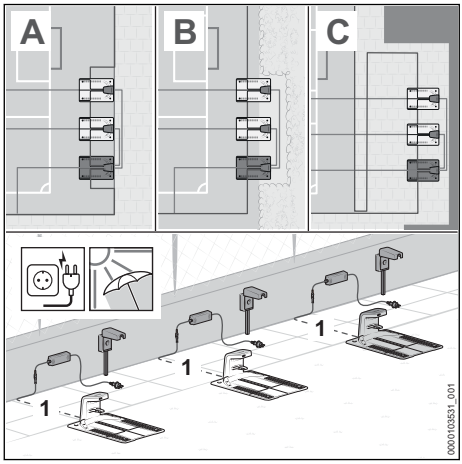
- ■ Para não danificar os fios-guia nem o fio metálico limitador, é recomendável assentar os fios com uma máquina de colocação de fios. Isso irá proteger os fios quando forem realizados trabalhos de manutenção do relvado (p. ex., arejamento) e quando o relvado for utilizado para práticas desportivas.
  - ► O relvado não deve ser tratado com máquinas que penetrem mais profundamente no solo do que a profundidade à qual os fios-guia e o fio metálico limitador tiverem sido colocados.
  - ► Profundidade máxima de colocação dos fios-guia e do fio metálico limitador: a = 10 cm.

5.2.2 Tornar os robôs cortadores de relva operacionais

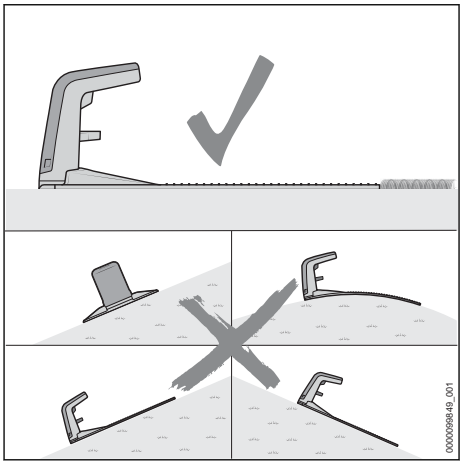
- ► Remover material de embalagem e fixadores de transporte.
- ► Garantir que os seguintes componentes se encontram num estado seguro:
  - – Robô cortador de relva, 🕮 4.6.1
  - – Mecanismo de corte, 🕮 4.6.2
  - – Bateria, 🕮 4.6.3
  - – Estação de carga e fonte de alimentação, 🕮 4.6.4
- ► Implementar a estação de carga, 🕮 5.3
- ► Colocar o fio-guia, 🕮 5.4
- ► Colocar o fio metálico limitador, 🕮 5.5
- ► Estabelecer a ligação elétrica da estação de carga, 🕮 5.6
- ► Configurar a equipa, 🕮 5.7
- ► Fechar a interface Bluetooth®, 🕮 7
- ► Se não for possível executar os passos: não utilizar o robô cortador de relva e consultar um concessionário especializado STIHL.

5.3 Implementar a estação de carga

5.3.1 Requisitos gerais

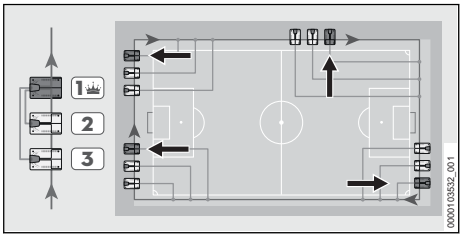


- Selecionar o local de implantação das estações de carga, de forma a cumprir os seguintes requisitos:
  - As estações de carga estão na área relvada a cortar (A), imediatamente adjacente à área relvada a cortar (B) ou fora da área relvada a cortar (C).
  - Ao longo do traçado dos fios-guia não existem obstáculos.
  - Os cabos de carregamento (1) podem ser colocados fora da área de corte para os ligar a uma tomada adequada.
  - As estações de carga e as fontes de alimentação estão num lugar com visibilidade desobstruída.
  - Se for possível: o local de implantação está protegido das influências climáticas e tem sombra.
  - Se for possível: as estações de carga estão dentro do raio de alcance de uma rede WiFi.



- Alinhar as estações de carga de modo a que sejam cumpridos os seguintes requisitos:
  - As estações de carga estão numa superfície plana.
  - As estações de carga estão com a abertura virada para a frente, em direção à área relvada a cortar.
  - As estações de carga estão alinhadas na horizontal e não têm qualquer inclinação para os lados, para a frente ou para trás.
  - A placa do chão não apresenta qualquer abaulamento e está assente com toda a sua superfície no chão.

5.3.2 Posicionar as estações de carga

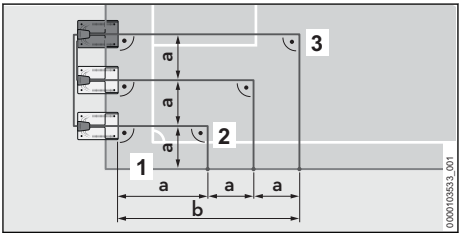


A estação de carga posicionada mais à direita, visto do campo de prática desportiva, é sempre definida como estação de carga mestra (Equipa 1). O fio metálico limitador e todos os fios-guia são ligados à estação de carga mestra (Equipa 1).

- Estação de carga mestra (Equipa 1)
- Estação de carga (Equipa 2)
- Estação de carga (Equipa 3)

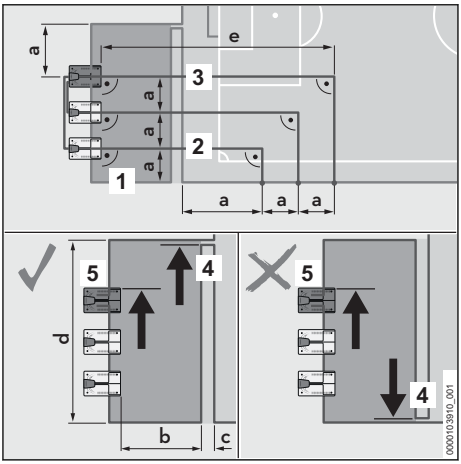
A fixação das estações de carga com as cavilhas de fixação só é efetuada depois de se ter terminado a colocação dos fios.

Estações de carga dentro da área·relvada·a·cortar



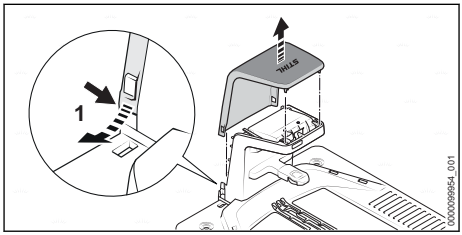
Posicionar as estações de carga dentro da área relvada a cortar de modo a que estejam cumpridos os seguintes requisitos:
– O fio metálico limitador (1) e o fio-guia (2) encontram-se a uma distância mínima de a = 2 m.
– Os fios-guia encontram-se a uma distância mínima de a = 2 m.
– O fio-guia mais comprido (3) tem um comprimento máximo de b = 80 m.

Estações de carga fora da área·relvada·a·cortar

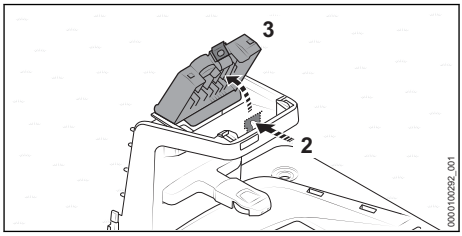


Posicionar as estações de carga fora da área relvada a cortar de modo a que estejam cumpridos os seguintes requisitos:
– O fio metálico limitador (1) e o fio-guia (2) encontram-se a uma distância mínima de a = 2 m.
– Os fios-guia encontram-se a uma distância mínima de a = 2 m.
– As estações de carga e o fio em laço (4) encontram-se a uma distância de b = ≤ 35 m.
– O fio em laço (4) tem uma largura de c = 37 cm (1x iRégua).
– Os fios metálicos limitadores mais perto das bordas da área delimitada encontram-se a uma distância de d = ≤ 10 m.
– O fio-guia mais comprido (3) tem um comprimento máximo de e = 80 m.
– O fio em laço (4) está posicionado à direita da estação de carga mestra (5).

5.3.3 Preparar as estações de carga



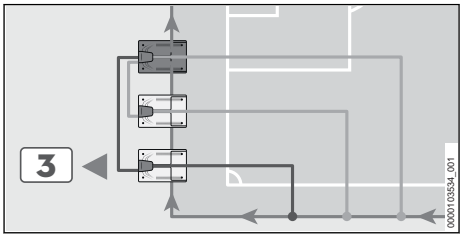
► Curvar a tampa (1) de ambos os lados ligeiramente para fora e tirá-la para cima.



► Premir a alavanca de entalhe (2) e abrir a cobertura (3).

5.4 Colocar o fio-guia

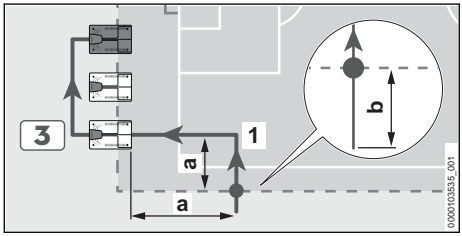
5.4.1 Colocar os fios-guia



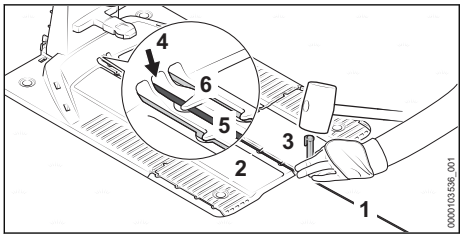
A colocação dos fios-guia começa sempre com a estação de carga que se encontre mais perto do canto da área·relvada·a·cortar. Neste exemplo, é a estação de carga (Equipa 3).

Os fios-guia são sempre colocados a partir da borda da área relvada a cortar em direção à respetiva estação de carga.

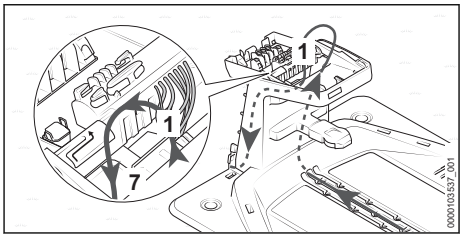
Colocação do fio-guia da estação de carga (Equipa 3)



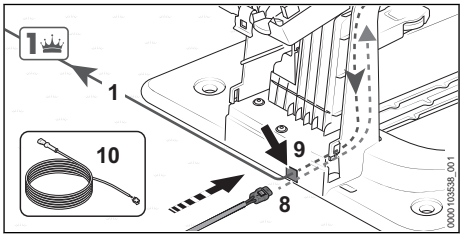
- Respeitar uma distância mínima de a = 2 m das bordas da área·relvada·a·cortar.
- Ao longo de um comprimento de b = 1 m, deixar o fio-guia (1) sobressair do fio metálico limitador ainda por colocar mais tarde na borda da área·relvada·a·cortar.
- Colocar o fio-guia (1) dentro da área relvada a cortar e, depois, perpendicularmente à estação de carga (Equipa 3).



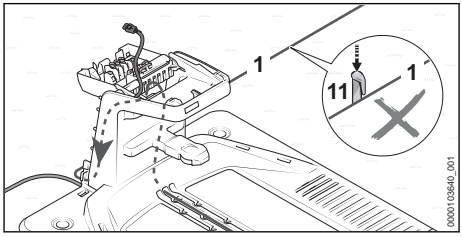
- Fixar o fio-guia (1) diretamente na placa do chão (2) com uma cavilha de fixação (3).
- Desenrolar fio suficiente do rolo de fio e cortá-lo com um alicate de corte.
  O comprimento do fio tem de ser suficiente para poder passar o fio-guia pela estação de carga (Equipa 3) e, atrás da estação de carga, até à estação de carga mestra (Equipa 1) para o conectar.
- Introduzir o fio-guia (1) na abertura central (4) e empurrá-lo.
  O fio-guia (1) é empurrado para cima no interior da estação de carga (Equipa 3).
- Colocar o fio-guia (1) na placa do chão de modo a que fique assente plano na conduta de cabos (5) e preso pelos ganchos (6).



- Introduzir o fio-guia (1) por cima na abertura esquerda (7) e empurrá-lo.
  O fio-guia (1) sai por trás pela abertura para o cabo de carregamento.

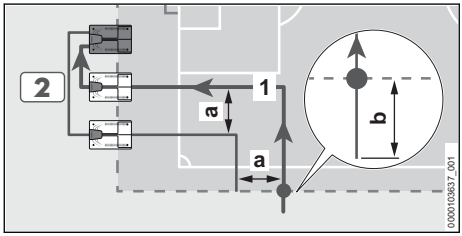


- Passar o fio-guia (1) atrás da estação de carga (Equipa 3), até à estação de carga mestra (Equipa 1).
- Introduzir a ficha (8) na abertura (9) para o cabo de carregamento e empurrar o cabo de carregamento (10).
  O cabo de carregamento (10) é empurrado para cima no interior da estação de carga.



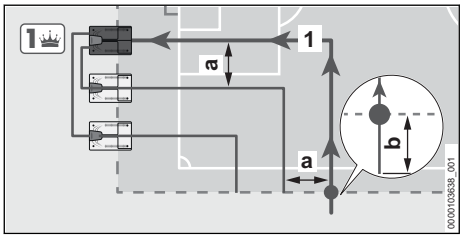
O fio-guia (1) que vai à estação de carga mestra (Equipa 1) será fixada mais tarde com uma cavilha de fixação (11).

Colocação do fio-guia da estação de carga (Equipa 2)

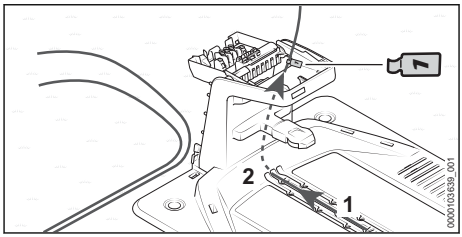


- Colocar o fio-guia (1) da estação de carga (Equipa 2) da forma descrita para o fio-guia da estação de carga (Equipa 3). Respeitar a distância mínima a = 2 m em relação ao fio-guia já colocado.
- Ao longo de um comprimento de b = 1 m, deixar o fio-guia (1) sobressair do fio metálico limitador ainda por colocar mais tarde na borda da área·relvada·a·cortar.

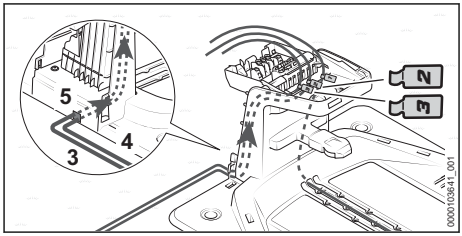
Colocação do fio-guia da estação de carga mestra (Equipa 1)



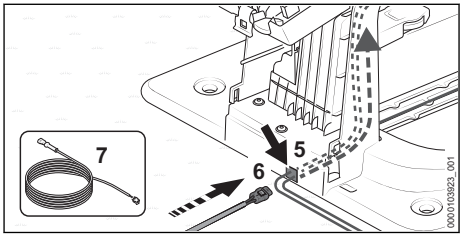
- Colocar o fio-guia à distância mínima de a = 2 m em relação ao fio-guia já colocado que vai à estação de carga mestra (Equipa 1).
- Ao longo de um comprimento de b = 1 m, deixar o fio-guia (1) sobressair do fio metálico limitador ainda por colocar mais tarde na borda da área·relvada·a·cortar.
- Fixar o fio-guia diretamente na placa do chão com uma cavilha de fixação.
- Desenrolar fio suficiente do rolo de fio e cortá-lo com um alicate de corte diagonal.
  O comprimento do fio tem de ser suficiente para poder passar o fio-guia pela estação de carga mestra (Equipa 1) e conectá-lo.
- Colocar o fio-guia na placa do chão de modo a que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos.



- Introduzir o fio-guia (1) na abertura central (2) e empurrá-lo.
  O fio-guia é empurrado para cima no interior da estação de carga mestra (Equipa 1).
- Marcar o fio-guia junto à carcaça com o respetivo marcador de fios.
  Esta marcação vai facilitar mais tarde a ligação ao terminal correto.



- Introduzir os fios-guia (3 e 4) das estações de carga (Equipa 2 e Equipa 3) na abertura (5) para o cabo de carregamento e empurrar os fios-guia.
  Os fios-guia são empurrados para cima no interior da estação de carga.
- Marcar os fios-guia junto à carcaça com os respetivos marcadores de fios.
  Esta marcação vai facilitar mais tarde a ligação ao terminal correto.



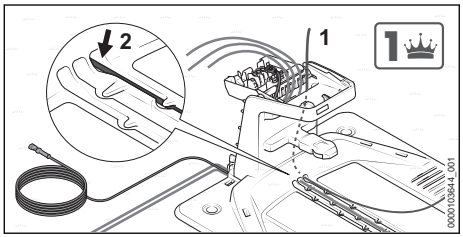
- Introduzir a ficha (6) na abertura (5) e empurrar o cabo de carregamento (7) para dentro.
  O cabo de carregamento (7) é empurrado para cima no interior da estação de carga.

5.5 Colocar o fio limitador

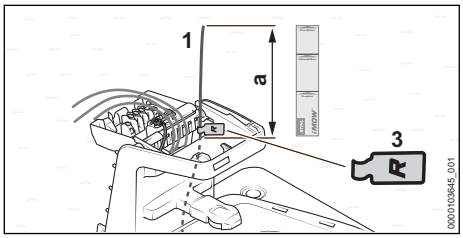
5.5.1 Colocar o fio metálico limitador

Colocar o fio metálico limitador para os fios-guia

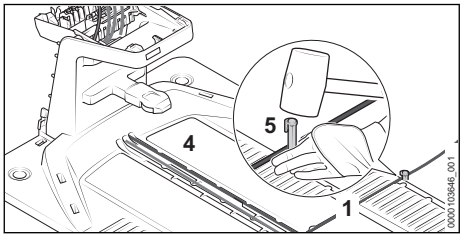
A estação de carga mestra (Equipa 1) serve de ponto de partida para a colocação do fio metálico limitador. O fio metálico limitador é colocado no sentido dos ponteiros do relógio.



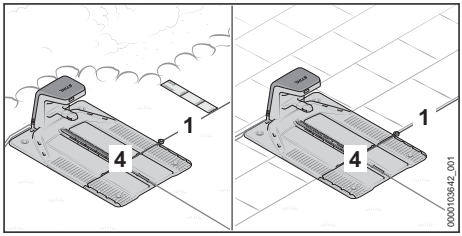
- Introduzir a ponta do fio (1) na abertura (2) do lado direito e empurrar o fio para dentro.
  O fio metálico limitador (1) é empurrado para cima no interior da estação de carga mestra (Equipa 1).



- Continuar a empurrar o fio metálico limitador (1) para dentro até sobressair em cima com um comprimento a = 37 cm (comprimento: 1x iRégua).
- Marcar a ponta do fio (1) junto à carcaça com um marcador de fios (3).
  Esta marcação vai facilitar mais tarde a ligação ao terminal correto.



- Colocar o fio metálico limitador (1) na placa do chão (4) de modo a que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos.
- Fixar o fio metálico limitador (1) diretamente na placa do chão (4) da estação de carga mestra com uma cavilha de fixação (5).

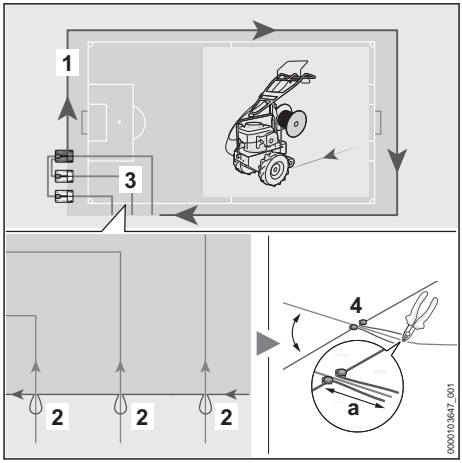


- Colocar o fio metálico limitador (1) de forma a cumprir os seguintes requisitos:
  – Fazer sair o fio metálico limitador (1) lateralmente da placa do chão (4) e assentá-lo a uma distância de 37 cm (comprimento: 1x iRégua) de obstáculos ao longo da superfície transitável.
  – O fio metálico limitador sai lateralmente da placa do chão (4) e está colocado ao longo da superfície transitável.

Colocar o ponto de ligação para os fios-guia

⚠ AVISO

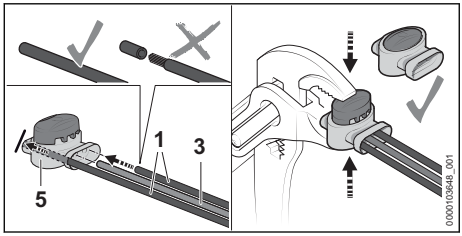
- Para não danificar os fios durante trabalhos de manutenção do relvado ou práticas desportivas, os fios devem ser colocados abaixo da camada fértil superior do relvado.



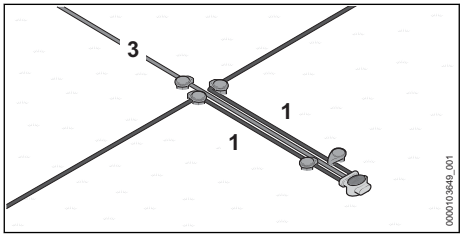
Ao instalar o fio metálico limitador perimétrico (1), é necessário colocar os pontos de ligação (2) para os fios-guia (3):

- Prender o fio metálico limitador (1) nos pontos previstos com uma cavilha de fixação (4).

- Formar, com o fio metálico limitador (1), um laço com um comprimento de a = 15 cm e prendê-lo com mais uma cavilha de fixação (4).
- Cortar o fio metálico limitador (1) na ponta do laço de fios, por ex., com um alicate de corte diagonal.
- Assentar o fio-guia (3) no centro entre as extremidades do fio metálico limitador (1).
- Deixar todas as extremidades dos fios com o mesmo comprimento a = 15 cm.



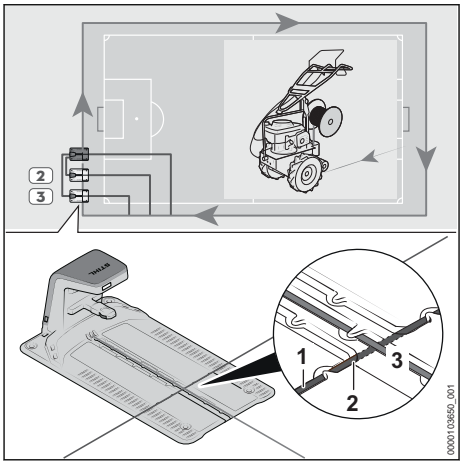
- Introduzir as pontas dos fios metálicos limitadores (1) e do fio-guia (3) no conector com fio (5) até encostarem.
  As pontas dos fios não podem ser descarnadas.
- Comprimir as duas metades da peça de união para fios (5) com um alicate até ao limite.



- Passar os fios limitadores (1) e o fio-guia (3) em paralelo e muito perto uns dos outros, sem que os fios se cruzem.
- Prender os fios com mais cavilhas de fixação.
- Continuar a colocar o fio metálico limitador (1) em redor da área a cortar.

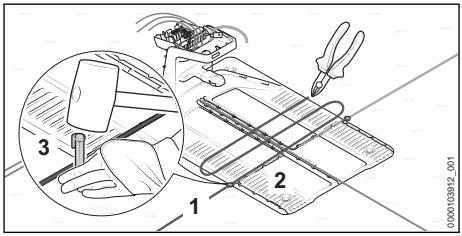
Colocação do fio metálico limitador nas estações de carga (Equipa 3) e (Equipa 2)

Dependendo do piso, o fio metálico limitador pode ser colocado de forma a atravessar as placas do chão das estações de carga ou passar por baixo delas.

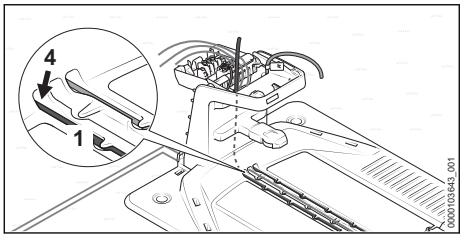


- Para fazer o fio metálico limitador (1) atravessar a estação de carga:
  - Introduzir o fio metálico limitador (1) na abertura lateral (2) da placa do chão da estação de carga e empurrá-lo.
  - Passar o fio metálico limitador (1) por baixo do fio-guia (3).
  - Colocar o fio metálico limitador (1) na placa do chão, de modo a que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos.
  - Repetir o procedimento até à estação de carga mestra (Equipa 1).

Colocação do fio metálico limitador na estação de carga mestra (Equipa 1)

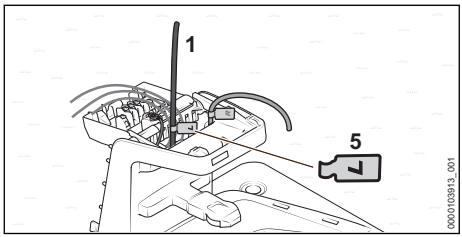


- Fixar o fio metálico limitador (1) diretamente na placa do chão (2) da estação de carga mestra (Equipa 1) com uma cavilha de fixação (3).
- Medir duas vezes a largura da placa do chão com o fio metálico limitador (1) e encurtá-lo (1) com um alicate de corte diagonal.



- Colocar o fio metálico limitador (1) na placa do chão, de modo a que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos.
- Introduzir o fio limitador (1) na abertura (4) esquerda e empurrar o fio para dentro.

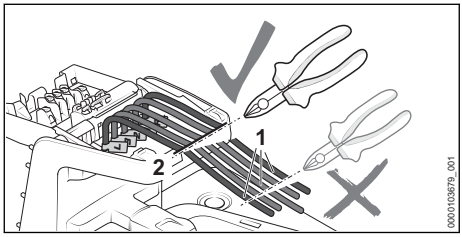
A ponta do fio (1) é empurrada para cima no interior da estação de carga.



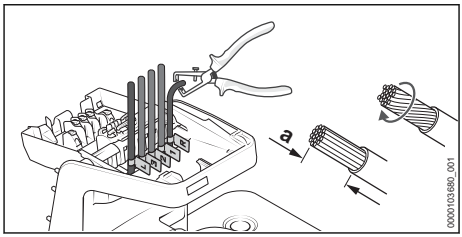
- Marcar a extremidade do fio (1) junto à carcaça com um marcador de fios (5).

5.6 Estabelecer a ligação elétrica da estação de carga

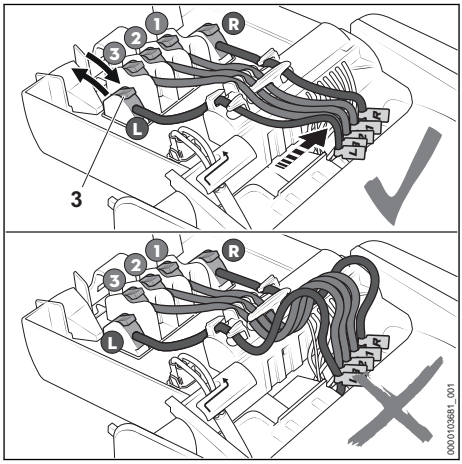
5.6.1 Ligar o fio metálico limitador e o fio-guia



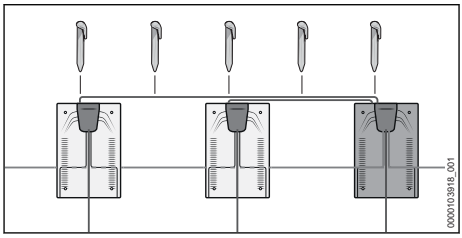
- Esticar ligeiramente as pontas dos fios (1) e cortá-los por igual ao longo do rebordo (2) com um alicate de corte.



- Descarnar as pontas dos fios até uma medida de a = 10 mm.
- Torcer os cordões de arame de forma a que nenhum deles fique destacado.



- Atribuir as pontas dos fios legendados aos respetivos terminais.
- Desdobrar a alavanca (3) do respetivo terminal para trás para abrir.
- Introduzir a extremidade descarnada do fio no respetivo terminal e rebater a alavanca (3) de volta para a frente para fechar.
- Fixar os fios metálicos limitadores e os fios-guia nos fixadores, de cabo de modo a que não se formem laços de cabo.

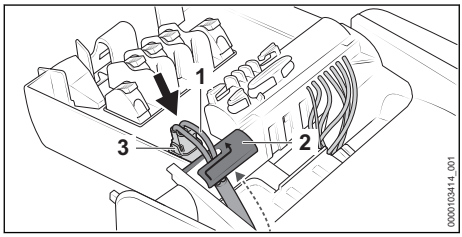


- Fixar os fios-guia atrás das estações de carga com cavilhas de fixação.

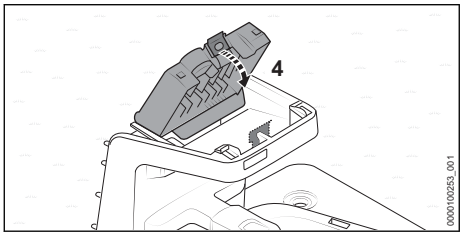
5.6.2 Ligar o cabo de carregamento

AVISO

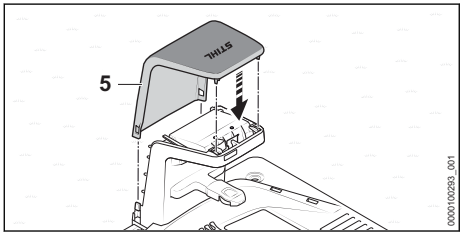
- Em estado montado, as ligações de ficha do cabo de carregamento estão protegidas contra sujidade, por ex., pó e outro tipo de sujidade. Se as ligações de ficha estiverem sujas, poderão ocorrer falhas no cabo de carregamento.
  - ► Proteger ligações de ficha abertas contra sujidade.
  - ► Limpar as ligações de ficha sujas conforme descrito neste manual de instruções.



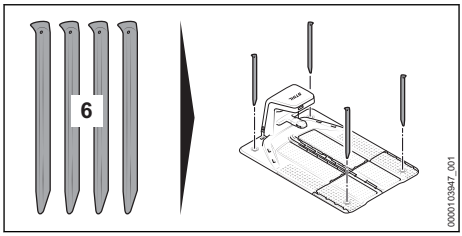
- ► Prender o cabo de carregamento (1) no respetivo fixador (2).
- ► Encaixar a ficha (3).
  A ficha (3) encaixa dos dois lados de forma audível e percetível.



- ► Rebater a cobertura (4) para a frente.
  A cobertura (4) encaixa de forma audível e percetível.



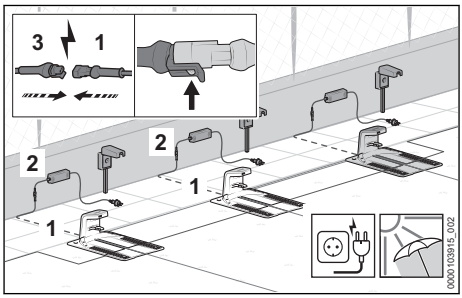
- ► Colocar a tampa (5).
  A tampa (5) encaixa de forma audível.



- ► Fixar todas as estações de carga com quatro cavilhas de fixação (6) no solo.

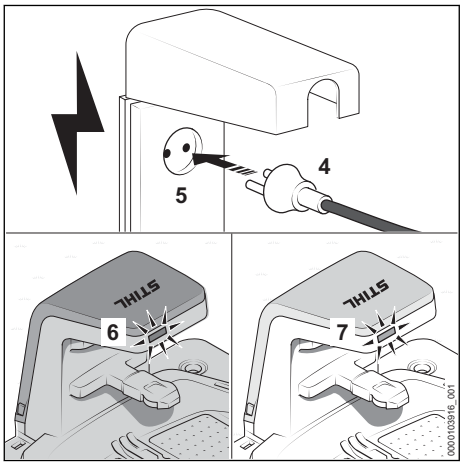
Ligar o cabo de carregamento de todas as restantes estações de carga conforme descrito neste capítulo.

5.6.3 Colocar o cabo de carregamento e ligar a fonte de alimentação



- ► Colocar o cabo de carregamento (1) até ao local de implementação da fonte de alimentação (2).
- ► Selecionar o local de implementação da fonte de alimentação (2) de forma a cumprir os seguintes requisitos:
  - – A fonte de alimentação (2) e a linha de conexão estão fora da superfície de corte.
  - – Existe uma tomada apropriada perto da fonte de alimentação (2).
  - – A fonte de alimentação (2) está assente num piso plano, que não está constantemente molhado.
  - – A fonte de alimentação (2) está numa posição elevada do chão, para o caso de ser sujeita a humidade constante.
  - – Se for possível: o local de implantação está protegido das influências climáticas e tem sombra.

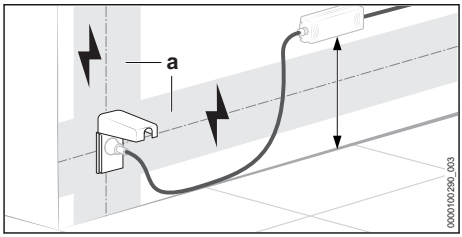
- Colocar o cabo de carregamento de forma a cumprir as seguintes condições:
  - O cabo de carregamento (1) está fora da superfície de corte.
  - O cabo de carregamento (1) está colocado de forma a que ninguém corra o risco de tropeçar.
  - O cabo de carregamento (1) não está esticados nem enleado.
  - O cabo de carregamento (1) está completamente desenrolado e não se encontra debaixo da estação de carga.
  - O cabo de carregamento (1) não está assente em piso constantemente molhado.
- Ligar o cabo de carregamento (1) à ficha (3) da fonte de alimentação (2), de modo a que fique completamente encaixado.



- Ligar a ficha de rede (4) a uma tomada corretamente instalada (5).
  O LED (6) na estação de carga mestra (Equipa 1) acende-se a verde. O LED (7) nas outras estações de carga pisca a vermelho.

5.6.4 Montar a fonte de alimentação numa parede

É possível montar a fonte de alimentação numa parede.



- Montar a fonte de alimentação de forma a cumprir as seguintes condições:
  - É utilizado material de fixação adequado.
  - A fonte de alimentação está na horizontal. São respeitadas as seguintes distâncias:
    - A fonte de alimentação está fora da área (a) de eventuais instalações elétricas.
    - Existe uma tomada apropriada perto da fonte de alimentação.
  - Se for possível: o local de implantação está protegido das influências climáticas e tem sombra.

5.7 Definir Team

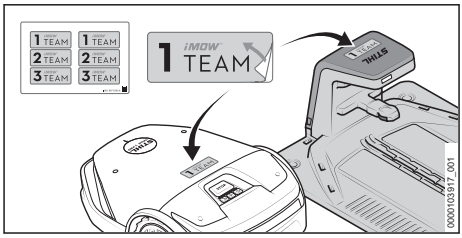
5.7.1 Preparação da equipa

Reposição dos robôs cortadores de relva

Se um robô cortador de relva já tiver sido usado antes como máquina individual ou dentro de uma equipa, é necessário efetuar a reposição de todas as configurações para as definições padrão, através da aplicação "MY iMOW®", 🕮 9.2.

As configurações no robô cortador de relva só podem ser efetuadas depois de terminar a configuração como equipa através da aplicação "MY iMOW®" ou no portal STIHL connected.

Identificar os robôs cortadores de relva e as estações de carga como equipa

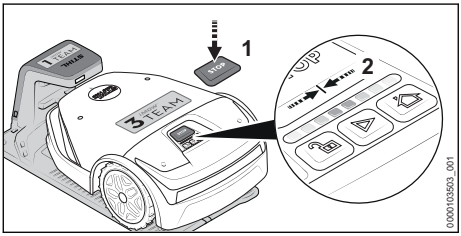


- Identificar os robôs cortadores de relva e respetivas estações de carga com os autocolantes fornecidos.

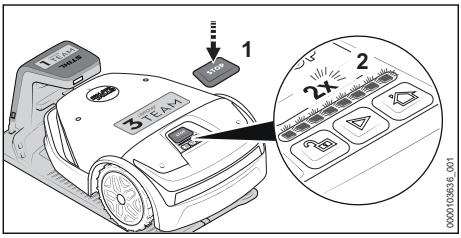
Sequência da direita para a esquerda:
– Estação de carga mestra (Equipa 1)
– Estação de carga (Equipa 2)
– Estação de carga (Equipa 3)

Ativar o bloqueio da máquina

Para poder configurar a função de equipa, é necessário que o bloqueio da máquina esteja ativado.



- Premir "STOP" (1).
  O robô cortador de relva é parado e bloqueado.
- Manter premida a tecla "STOP" (1) até a faixa luminosa (2) se acender completamente a vermelho.



- Premir "STOP" (1).
  A faixa luminosa (2) pisca duas vezes. O bloqueio do robô cortador de relva está ativado.

Desativar a proteção por PIN

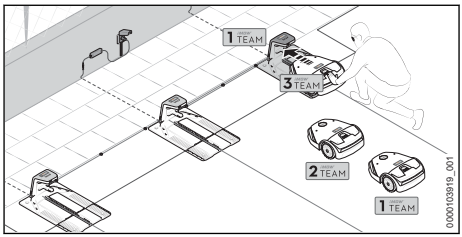
Para poder configurar a função de equipa, é necessário que a proteção por PIN no robô cortador de relva esteja desativada.
- Se estiver ativa uma proteção por PIN, desativar a proteção por PIN através da aplicação "MY iMOW®".

5.7.2 Configurar a equipa

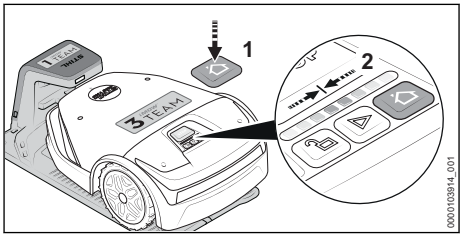
A configuração da função de equipa tem de ser efetuada individualmente e em sequência descendente para cada robô cortador de relva e respetiva estação de carga:
– Equipa 3
– Equipa 2
– Equipa 1

Para poder configurar a função de equipa, o respetivo robô cortador de relva tem de ser acoplado primeiro na estação de carga mestra (Equipa 1).

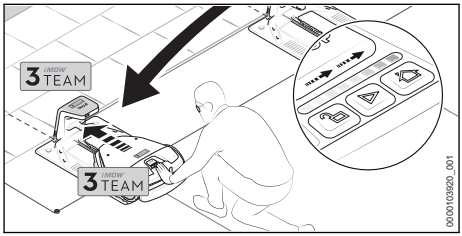
Configurar a equipa 3



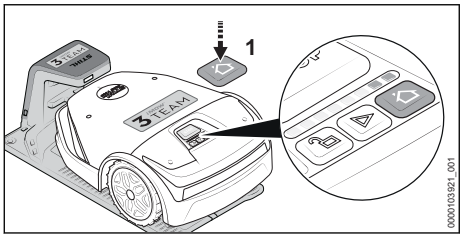
- Empurrar o robô cortador de relva (Equipa 3) para dentro da estação de carga mestra (Equipa 1) até encostar.



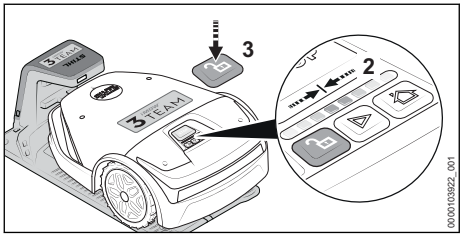
- Premir a tecla "CASA" (1) e mantê-la premida até a faixa luminosa (2) se acender completamente a amarelo.
  A configuração de equipa está ativa e a faixa luminosa (2) acendeu-se a amarelo da esquerda para a direita.



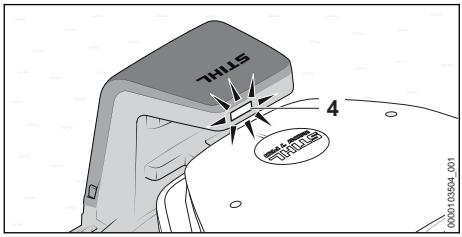
- Retirar o robô cortador de relva (Equipa 3) da estação de carga mestra e empurrá-lo para dentro da estação de destino (Equipa 3) até encostar.



► Premir "CASA" (1).
A estação de destino é confirmada.



► Premir a tecla "CADEADO" (3) e mantê-la premida até a faixa luminosa (2) se acender completamente a branco.
O bloqueio do robô cortador de relva está desativado.



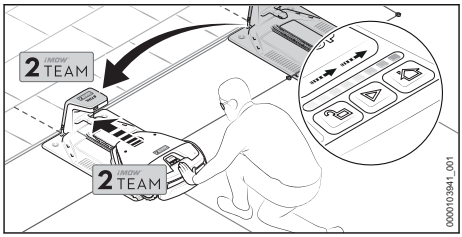
► Premir a combinação de teclas apresentada.
O LED (4) na estação de carga (Equipa 3) pisca a branco.

A Equipa 3 está configurada. O robô cortador de relva está pronto para cortar a relva.

Configurar a Equipa 2

Configurar a função de equipa para Equipa 2 conforme descrito para Equipa 3.

► Empurrar o robô cortador de relva (Equipa 2) para dentro da estação de carga mestra (Equipa 1) até encostar.
► Premir a tecla "CASA" e mantê-la premida até a faixa luminosa se acender completamente a amarelo.
A configuração de equipa está ativa e a faixa luminosa acendeu-se a amarelo da esquerda para a direita.

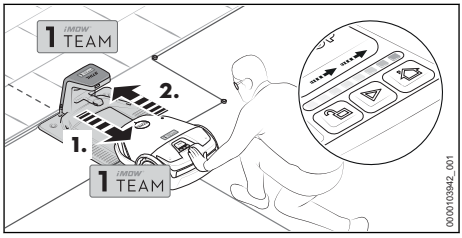


► Retirar o robô cortador de relva (Equipa 2) da estação de carga mestra e empurrá-lo para dentro da estação de destino (Equipa 2) até encostar.
► Premir "CASA".
A estação de destino é confirmada.
► Premir a tecla "CADEADO" e mantê-la premida até a faixa luminosa se acender completamente a branco
O bloqueio do robô cortador de relva está desativado.
► Premir a combinação de teclas apresentada.
O LED na estação de carga (Equipa 2) pisca a branco.

Configurar a Equipa 1

Configurar a função de equipa para Equipa 1 conforme descrito para Equipa 3 e Equipa 2.

► Empurrar o robô cortador de relva (Equipa 1) para dentro da estação de carga mestra (Equipa 1) até encostar.
► Premir a tecla "CASA" e mantê-la premida até a faixa luminosa se acender completamente a amarelo.
A configuração de equipa está ativa e a faixa luminosa acendeu-se a amarelo da esquerda para a direita.



► Retirar o robô cortador de relva (Equipa 1) da estação de carga mestra (Equipa 1) e empurrá-lo novamente para dentro da estação de carga mestra até encostar.
► Premir "CASA".
A estação de destino é confirmada.

- Premir a tecla "CADEADO" e mantê-la premida até a faixa luminosa se acender completamente a branco
  O bloqueio do robô cortador de relva está desativado.
- Premir a combinação de teclas apresentada.
  O LED na estação de carga (Equipa 1) pisca a branco.

Concluir a configuração das equipas

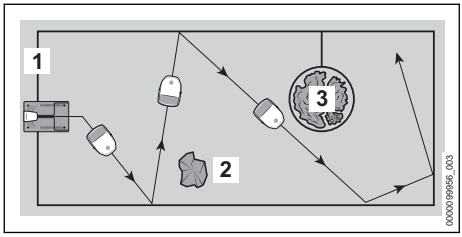
As configurações no robô cortador de relva só podem ser efetuadas depois de terminar a configuração como equipa através da aplicação "MY iMOW®" ou no portal STIHL connected.
As configurações mais importantes para a função de equipa são as seguintes:
– Definir a mesma altura de corte para todos os robôs cortadores de relva
– Criar um plano de corte e definir uma zona horária
– Configurar o sensor de chuva
– Definir a distância de arranque

Para definir a distância de arranque, a proteção por PIN no robô cortador de relva tem de estar desativada.
- Se estiver ativa uma proteção por PIN: desativar a proteção por PIN através da aplicação "MY iMOW®".

6 Utilizar o robô cortador de relva como único aparelho

6.1 Descrição do funcionamento

6.1.1 Descrição do funcionamento



O robô cortador de relva corta a relva em faixas selecionadas aleatoriamente. Para que o robô cortador de relva identifique os limites da superfície de corte, é necessário colocar um fio limitador (1) para delimitar toda a superfície de corte.

O fio limitador (1) transmite um sinal para o robô cortador de relva. O sinal é gerado pela estação de carga.

O robô cortador de relva deteta obstáculos sólidos (2) na superfície de corte por meio de sensores de ultrassons e de um sensor de impacto.

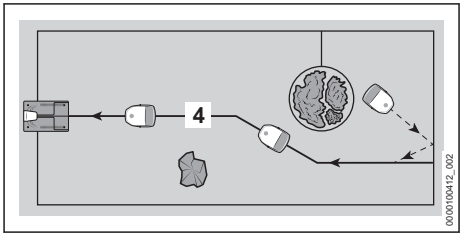
Assim que o robô cortador de relva identifica um obstáculo sólido (2), diminui a velocidade, encosta no obstáculo sólido e, a seguir, prossegue noutra direção.

Áreas (3), nas quais o robô cortador de relva não deva circular e obstáculos, nos quais ele não deva tocar, têm de ser separados da restante superfície de corte por meio do fio limitador (1).

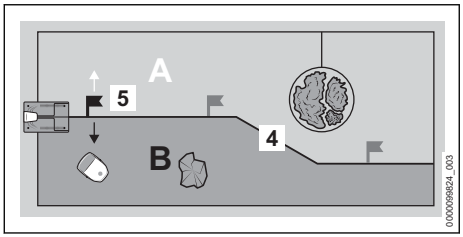
Assim que o robô cortador de relva identifica uma área delimitada (3), diminui a velocidade e, a seguir, prossegue noutra direção.

Em modo de operação de corte, o robô cortador de relva sai autonomamente da estação de carga e começa a cortar a relva.

O robô cortador de relva é controlado através da aplicação "MY iMOW®" e das teclas no painel de comando no próprio robô cortador de relva. Faixas luminosas no robô cortador de relva, bem como uma voz artificial informam sobre o estado atual do robô cortador de relva.

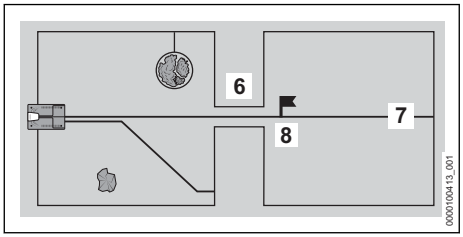


Se a bateria estiver com pouca carga durante a operação de corte, o robô cortador de relva procurará o fio-guia (4) mais próximo dele. Logo que identificar um fio-guia (4), o robô cortador de relva regressa autonomamente para a estação de carga. A estação de carga recarrega a bateria. Tem de ser colocado, pelo menos, um fio-guia (4) na superfície de corte. No máximo, podem colocar-se três fios-guia. Caso se pretenda cancelar o modo de operação de corte ou carregar a bateria, o robô cortador de relva também poderá ser enviado diretamente de volta para a estação de carga através da aplicação "MY iMOW®" ou premindo a tecla de pressão "CASA".



Num fio-guia (4) podem definir-se até três pontos de partida (5). O robô cortador de relva pode dirigir-se diretamente para o respetivo ponto de partida e começar a cortar a relva a partir desse ponto.

O fio-guia (4) permite subdividir a superfície de corte em várias zonas (exemplo: A e B). As zonas são definidas por um ponto de partida (5). A partir do ponto de partida selecionado, o robô cortador de relva pode ser dirigido para a esquerda ou direita, para a zona que se pretende. O robô cortador de relva poderá, então, cortar a relva especificamente na zona selecionada. Os pontos de partida e as zonas são geridos através da aplicação "MY iMOW®" e podem ser incluídos no plano de corte.



Se existir um afunilamento (6) na superfície de corte, o robô cortador de relva trabalha nessa parte afunilada enquanto continuar a haver uma determinada distância mínima entre os fios limitadores. Se a distância for inferior à mínima definida, será necessário colocar um fio-guia (7) pela parte afunilada (6). Assim, o fio-guia (7) conduzirá o robô cortador de relva de forma direcionada pelo afunilamento (6) até a um ponto de partida (8). A partir do ponto de partida (8), o robô cortador de relva poderá cortar a superfície de corte ao seguir à parte afunilada (6). A quantidade de vezes que o robô cortador de relva se dirige para um ponto de partida (8) pode ser gerida na aplicação "MY iMOW®" e incluída no plano de corte de relva.

6.2 Preparar a superfície de corte e o robô cortador de relva

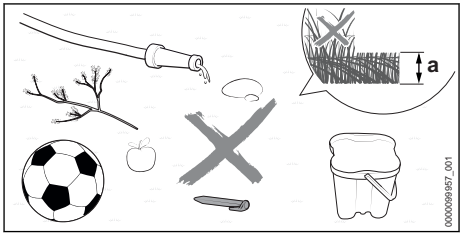
6.2.1 Planear e preparar a área relvada a cortar

Antes de colocar o robô cortador de relva em funcionamento, é necessário planear e preparar a superfície de corte. Isso permitirá uma instalação correta e o funcionamento sem problemas, eliminando também potenciais fontes de anomalias.

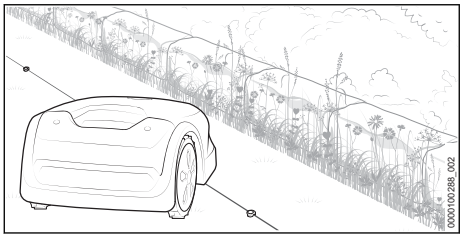
Planear a área relvada a cortar

- Familiarizar-se com as descrições da estação de carga e da colocação dos fios nos capítulos seguintes.
- Transpor as informações para o jardim em questão:
  - Contorno da área relvada a cortar
  - Posição da estação de carga
  - Traçado do fio metálico limitador (respeitar as distâncias até à borda e as diversas variantes de colocação dos fios descritas)
  - Percurso do(s) fio(s)-guia (pelo menos um, no máximo três)

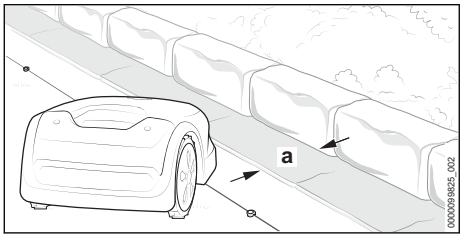
Preparar a área relvada a cortar



- Remover objetos que se encontrem na superfície de corte.
- Remover metais, materiais magnéticos e eletricamente condutores, bem como fios limitadores usados.
- Cortar a relva com um cortador de relva a uma altura de corte que mais tarde também será definida para o robô cortador de relva. A altura de corte padrão é a = 4 cm.
- Tapar eventuais buracos e suavizar desníveis acentuados.
- Se o solo for muito duro e seco, humedecer um pouco a superfície de corte para depois ser mais fácil colocar as cavilhas de fixação.



- Por motivos construtivos, um robô cortador de relva deixa uma faixa de relva não cortada ao longo de áreas não-transitáveis. Esta faixa poderá ser usada, por ex., para semear flores e criar, assim, uma área florejante para os insetos.



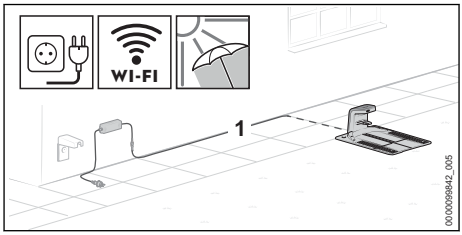
- Caso se pretenda um corte sem rebordo ao longo de áreas não-transitáveis: colocar lancis nas bordas de relvado ou lajes de pavimento com uma largura mínima de a = 24 cm ao longo destas áreas.

6.2.2 Tornar o robô cortador de relva operacional

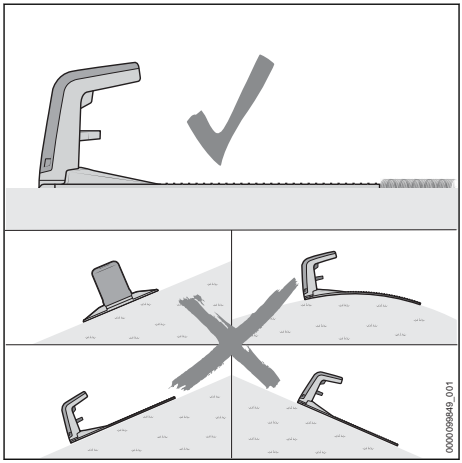
- Remover material de embalagem e fixadores de transporte.
- Garantir que os seguintes componentes se encontram num estado seguro:
  - Robô cortador de relva, 📖 4.6.1
  - Mecanismo de corte, 📖 4.6.2
  - Bateria, 📖 4.6.3
  - Estação de carga e fonte de alimentação, 📖 4.6.4
- Implementar a estação de carga, 📖 6.3
- Colocar o fio limitador, 📖 6.4
- Concluir a colocação do fio limitador, 📖 6.5.1
- Colocar o fio-guia, 📖 6.6.1
- Estabelecer a ligação elétrica da estação de carga, 📖 6.7.1
- Carregar o robô cortador de relva, 📖 6.8.1
- Fechar a interface Bluetooth®, 📖 7.1
- Se não for possível executar os passos: não utilizar o robô cortador de relva e consultar um concessionário especializado STIHL.

6.3 Implementar a estação de carga

6.3.1 Requisitos gerais



- Selecionar o local de implantação da estação de carga, de forma a cumprir os seguintes requisitos:
  - O cabo de carregamento (1) pode ser colocado fora da área a cortar para assegurar a ligação a uma tomada adequada.
  - A estação de carga e a fonte de alimentação estão num local com visibilidade desobstruída.
  - A estação de carga está dentro da área de corte de maior superfície ou que seja a que é cortada com maior frequência.
  - Se for possível: o local de implantação está protegido das influências climáticas e tem sombra.
  - Se for possível: a estação de carga está dentro do raio de alcance de uma rede WiFi.
  - Se for possível: numa superfície de corte com piso inclinado, a estação de carga está implementada na parte inferior da inclinação.



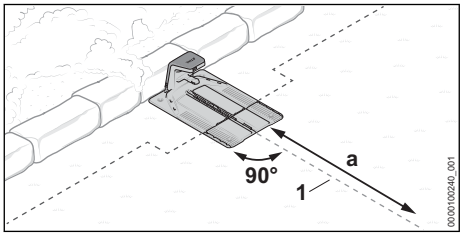
- ► Alinhar a estação de carga de modo que sejam cumpridos os seguintes requisitos:
  - – A estação de carga está assente numa superfície plana.
  - – A estação de carga está com a abertura virada para a frente, em direção à superfície de corte.
  - – A estação de carga está alinhada na horizontal e não tem qualquer inclinação para os lados, para a frente ou para trás.
  - – A placa do chão não apresenta qualquer abaulamento e está assente com toda a sua superfície no chão.

6.3.2 Posicionar a estação de carga

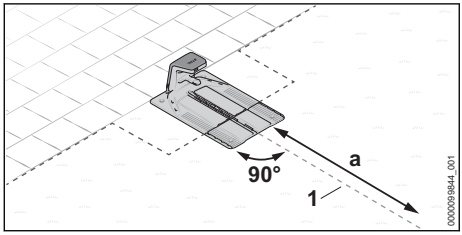
O posicionamento correto da estação de carga depende do local de implementação planeado e do respetivo ambiente envolvente.

- ► Definir o local de implementação e instalar a estação de carga conforme descrito.

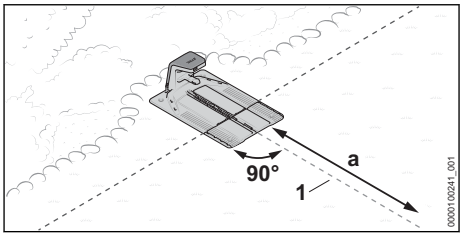
Implementar a estação de carga na superfície de corte



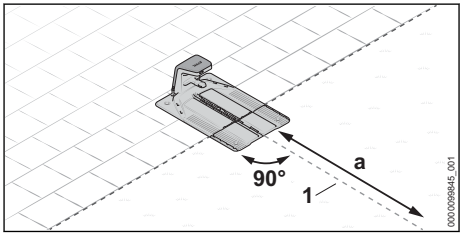
A estação de carga está à beira da superfície de corte numa parede e o fio-guia (1) pode ser colocado ao longo de uma distância de a = 2 m diretamente da estação de carga para a superfície de corte.



A estação de carga está à beira da superfície de corte. A área adjacente é transitável e o fio-guia (1) pode ser colocado ao longo de uma distância de a = 2 m diretamente da estação de carga para a superfície de corte.



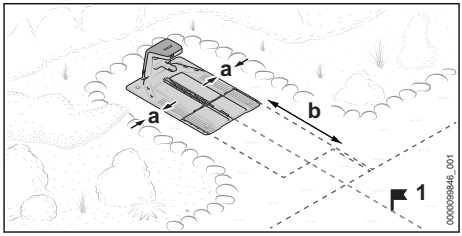
A estação de carga está em parte num canteiro e em parte em cima da superfície de corte e o fio-guia (1) pode ser colocado ao longo de uma distância de a = 2 m diretamente da estação de carga para a superfície de corte.



A estação de carga está em parte numa superfície transitável e em parte em cima da superfície de corte e o fio-guia (1) pode ser colocado ao longo de uma distância de a = 2 m diretamente da estação de carga para a superfície de corte.

- ► Preparar a estação de carga, 🕮 6.3.3.
- ► Implementar a estação de carga na superfície de corte, 🕮 6.3.4.

Implementar a estação de carga fora da superfície de corte



A estação de carga está fora da superfície de corte.

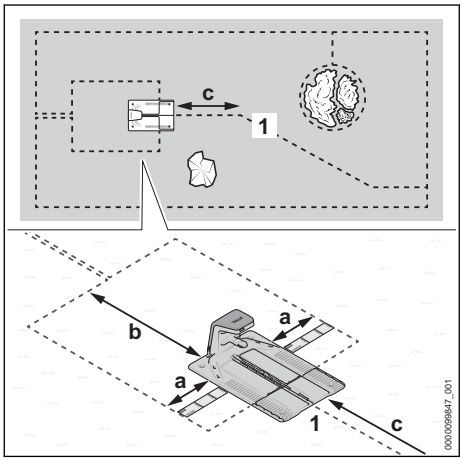
A distância lateral das superfícies adjacentes tem de ser, pelo menos, a = 15 cm.

A distância entre a borda dianteira da estação de carga e a superfície de corte tem de ser, pelo menos, b = 2 m.

Nesta variante, é imprescindível que, ao concluir a colocação em funcionamento, seja definido um ponto de partida (1) na superfície de corte. Assim, o robô cortador de relva iniciará o trabalho de corte a partir desse ponto e não diretamente a partir da estação de carga. Os pontos de partida podem ser definidos através da aplicação "MY iMOW®". A frequência com que deve ser acedido o ponto de partida (1) tem de ser definida na aplicação com 100%.

- ► Preparar a estação de carga, 🕮 6.3.3.
- ► Implementar a estação de carga fora da superfície de corte, 🕮 6.3.5.

Implementar a estação de carga no meio da superfície de corte



A estação de carga é posicionada como uma "ilha" no meio da superfície de corte.

Nesta variante, o fio limitador é colocado em redor da estação de carga para trás, até à beira da superfície de corte. O fio-guia é levado para a frente, até à beira da superfície de corte.

A distância lateral das superfícies adjacentes tem de ser, pelo menos, a = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler).

A distância entre a borda traseira da estação de carga e a beira da área a cortar tem de ser, pelo menos, b = 2 m.

O fio-guia (1) deve poder ser levado ao longo de uma distância de c = 2 m em linha reta da estação de carga para a área a cortar.

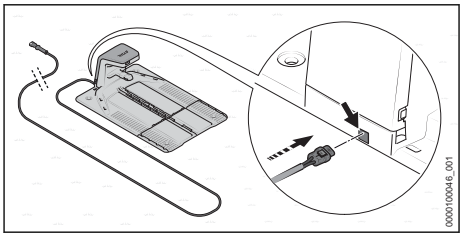
- ► Preparar a estação de carga, 🕮 6.3.3.
- ► Implantar a estação de carga no meio da área a cortar, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Preparar a estação de carga

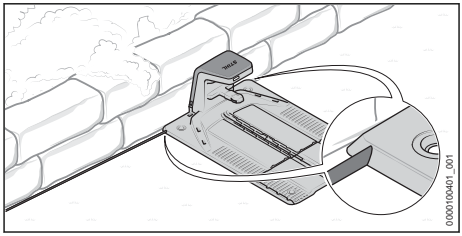
Ligar o cabo de carregamento

AVISO

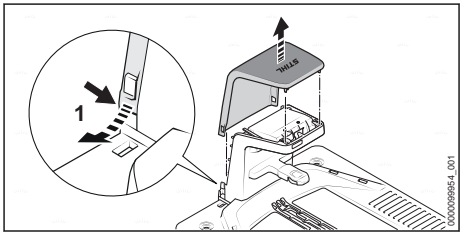
- ■ Em estado montado, as ligações de ficha do cabo de carregamento estão protegidas contra sujidade, por ex., pó e outro tipo de sujidade. Se as ligações de ficha estiverem sujas, poderão ocorrer falhas no cabo de carregamento.
  - ► Proteger ligações de ficha abertas contra sujidade.
  - ► Limpar as ligações de ficha sujas conforme descrito neste manual de instruções.



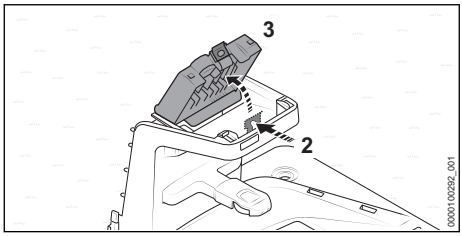
Normalmente, o cabo de carregamento é ligado na parte de trás.



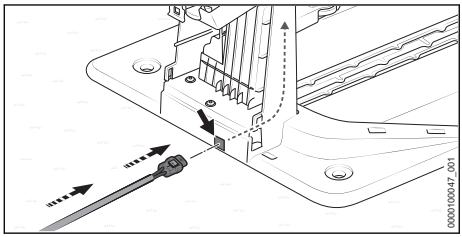
Mas se a estação de carga estiver encostada diretamente num parede, o cabo de carregamento também pode ser colocado debaixo da placa do chão. O cabo de carregamento pode ser colocado de modo a sair do lado direito ou esquerda debaixo da placa do chão.



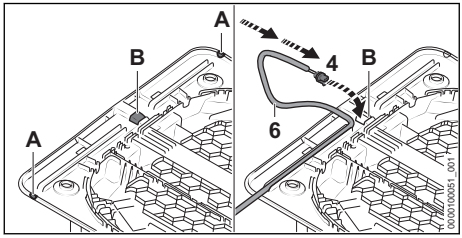
- ► Curvar a tampa (1) de ambos os lados ligeiramente para fora e tirá-la para cima.



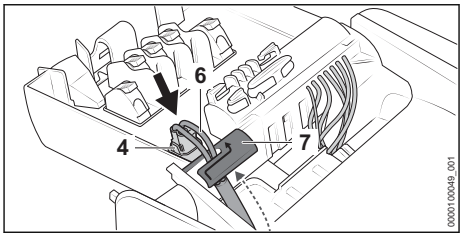
► Premir a alavanca de entalhe (2) e abrir a cobertura (3).



► Caso se pretenda ligar a estação pela parte de trás:
  ► Passar a ficha (4) pela abertura (5) e empurrar o cabo de carregamento (6) para dentro.
  O cabo de carregamento (6) é empurrado para cima no interior da estação de carga.

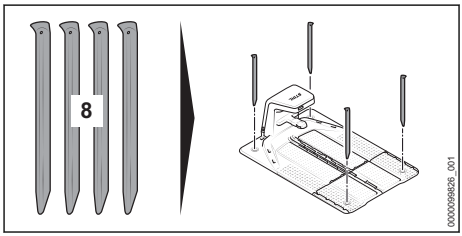


► Se a estação de carga estiver encostada diretamente num parede, ou caso se pretenda fazer sair o cabo de carregamento lateralmente debaixo da placa do chão:
  ► Abrir e desbarbar na posição (A) a borda do lado pretendido da placa do chão.
  ► Recortar e desbarbar uma abertura (B) no meio da placa do chão.
  ► Introduzir a ficha (4) na abertura (B) e empurrar o cabo de carregamento (6) para dentro.
  O cabo de carregamento (6) é empurrado para cima no interior da estação de carga.



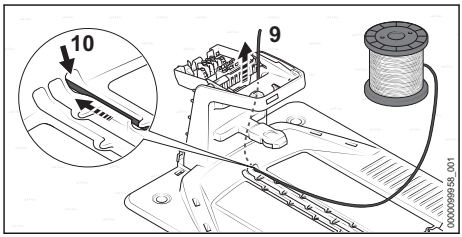
► Prender o cabo de carregamento (6) no respetivo fixador (7).
► Encaixar a ficha (4).
AS ficha (4) encaixa dos dois lado de forma audível e percetível.

Fixar a estação de carga

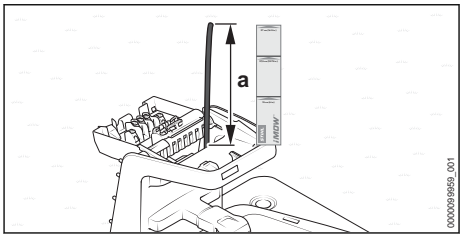


► Fixa a estação de carga com quatro estacas de fixação (8) no solo.

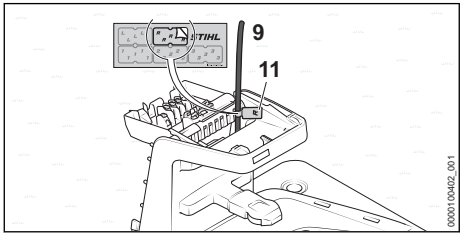
Introduzir o fio limitador



► Introduzir a ponta do fio (9) na abertura (10) do lado direito e empurrar o fio para dentro.
O fio limitador (9) é empurrado para cima no interior da estação de carga.

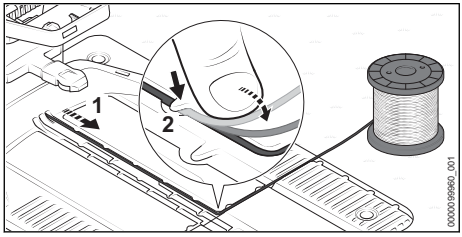


- Continuar a empurrar o fio limitador para dentro até sobressair em cima com um comprimento a = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler).

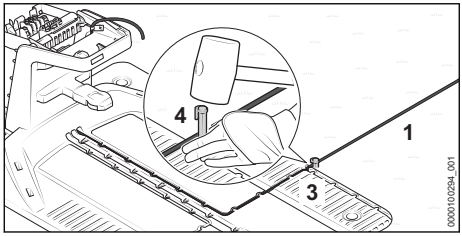


- Marcar a ponta do fio (9) junto à carcaça com o respetivo marcador de fios (11).
  Esta marcação vai facilitar mais tarde a ligação ao terminal correto.

6.3.4 Implementar a estação de carga na superfície de corte

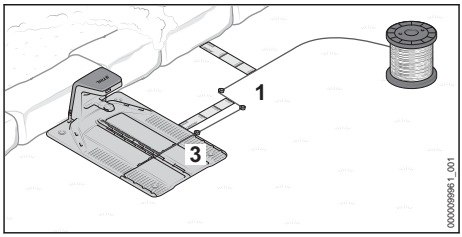


- Colocar o fio limitador (1) na placa do chão de modo que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos (2).



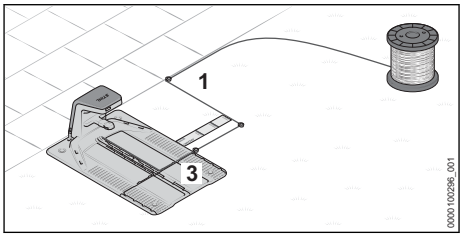
- Fixar o fio limitador (1) diretamente na placa do chão (3) com uma cavilha de fixação (4).

Se a estação de carga estiver encostada a uma parede:



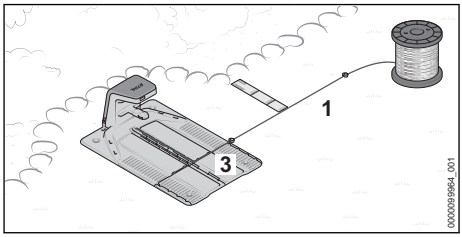
- Fazer sair o fio limitador (1) 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) lateralmente da placa do chão (3).
- Levar o fio limitador (1) em paralelo à placa do chão (3) até à beira da superfície de corte e manter um distanciamento de 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) da parede.
- Colocar o fio limitador (1) no sentido dos ponteiros do relógio em redor da superfície de corte.

Se a estação de carga estiver junto de uma superfície adjacente transitável:



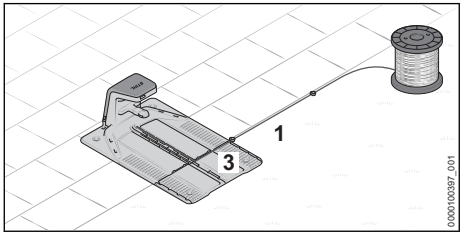
- Fazer sair o fio limitador (1) 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) lateralmente da placa do chão (3).
- Levar o fio limitador (1) em paralelo à placa do chão (3) até à beira da superfície de corte.
- Colocar o fio limitador (1) no sentido dos ponteiros do relógio em redor da superfície de corte.

Se a estação de carga estiver em parte num canteiro e em parte em cima da superfície de corte:



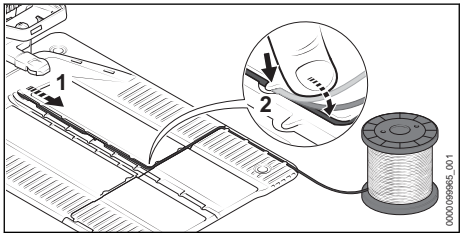
- Fazer sair o fio limitador (1) lateralmente da placa do chão (3) e manter um distanciamento de 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) em paralelo ao canteiro.
- Colocar o fio limitador (1) no sentido dos ponteiros do relógio em redor da superfície de corte.

Se a estação de carga estiver em parte numa superfície transitável e em parte em cima da superfície de corte:

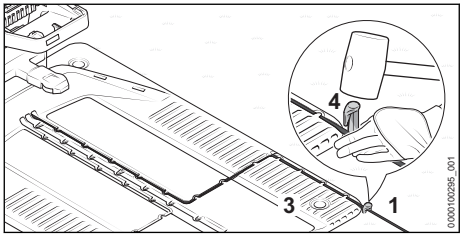


- Fazer sair o fio limitador (1) lateralmente da placa do chão (3) e e colocá-lo ao longo da superfície transitável.
- Colocar o fio metálico limitador (1) no sentido dos ponteiros do relógio em redor da superfície de corte, 📖 6.4.

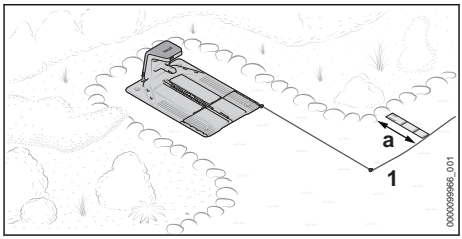
6.3.5 Implementar a estação de carga fora da superfície de corte



- Colocar o fio limitador (1) na placa do chão de modo que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos (2).

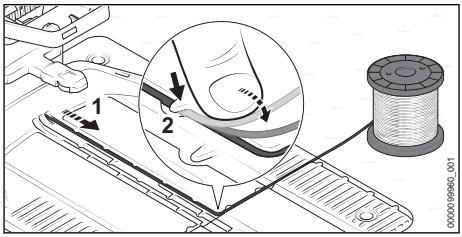


- Fixar o fio limitador (1) diretamente na placa do chão (3) com uma cavilha de fixação (4).

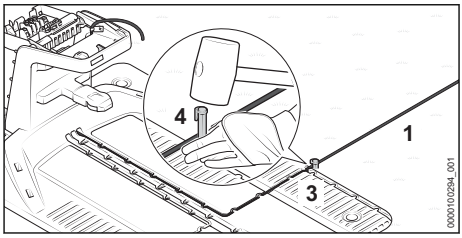


- Levar o fio limitador (1) para a frente até à superfície de corte.
  A distância correta da beira da superfície de corte depende do facto de a beira da superfície de corte ser ou não transitável ou se será necessário manter uma distância de
  a = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler).
- Colocar o fio limitador (1) no sentido dos ponteiros do relógio em redor da superfície de corte.

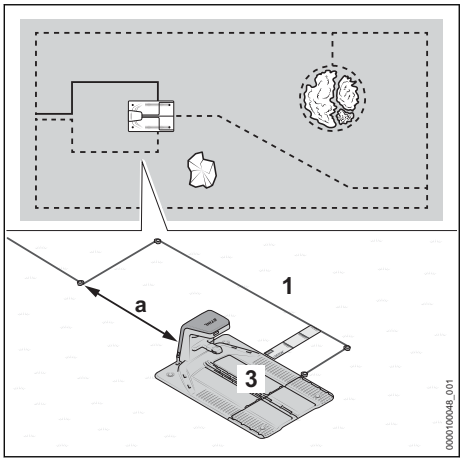
6.3.6 Implantar a estação de carga no meio da área a cortar



- Colocar o fio limitador (1) na placa do chão de modo que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos (2).



- Fixar o fio limitador (1) diretamente na placa do chão (3) com uma cavilha de fixação (4).

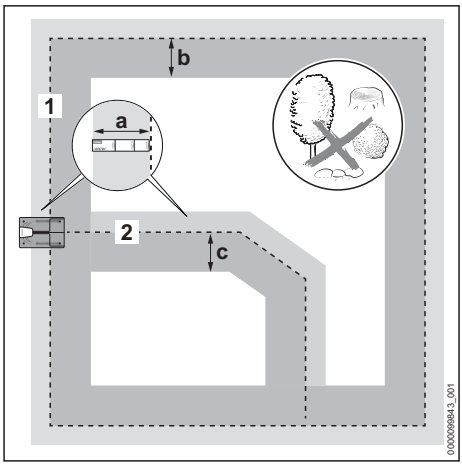


- Fazer sair o fio limitador (1) pelo menos 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) lateralmente da placa do chão (3).
- Passar o fio limitador (1) com uma distância mínima de a = 2 m atrás da placa do chão (3).
- Levar o fio limitador (1) pelo meio da parte de trás da estação de carga até à beira da superfície de corte.
  A distância correta da beira da superfície de corte tem de ser mantida, dependendo da superfície adjacente.
- Colocar o fio metálico limitador (1) no sentido dos ponteiros do relógio em redor da superfície de corte, 🕮 6.4.

6.4 Colocar o fio limitador

6.4.1 Requisitos gerais

Verificar o trajeto do fio limitador e do fio-guia na superfície de corte



- Assegurar-se de que a superfície de corte ao longo do fio limitador e do fio-guia está plana e, na medida do possível, livre de quaisquer obstáculos nas seguintes larguras:

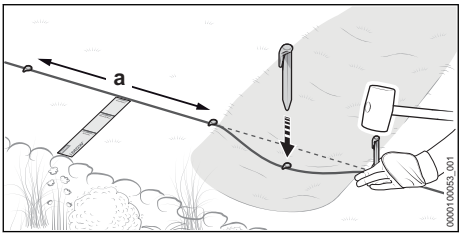
Fio limitador (1)
- do lado de fora: a = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler)
- do lado de dentro: b = 1,2 m

Fio-guia (2)
- do lado direito em sentido de marcha em direção à estação de carga: a = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler)
- do lado esquerdo em sentido de marcha em direção à estação de carga: c = 1,2 m

Colocar o fio limitador
- Colocar o fio limitador no sentido dos ponteiros do relógio, começando pela estação de carga.
- Não dobrar, cortar, esticar nem cruzar o fio limitador.
- Assegura-se de que o fio limitador não se cruza com um fio-guia.
  - Exceção: ao formar um corredor, a fio-guia tem de se cruzar obrigatoriamente com o fio limitador.
- Manter uma distância mínima de 1 m em relação aos fios limitadores de instalações adjacentes de mais robôs cortadores de relva.
- Assegurar-se de que o comprimento do fio limitador não é superior a 850 m.

► Não colocar o fio limitador e o fio-guia com profundidades diferentes.

Prender o fio limitador e o fio-guia

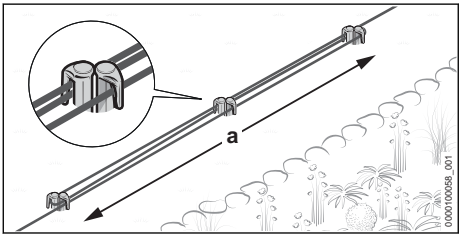


► Prender o fio limitador e o fio-guia com as cavilhas de fixação de modo que sejam cumpridos os seguintes requisitos:
  – A distância máxima entre as cavilhas de fixação é a = 1 m.
  – O fio limitador e o fio-guia estão bem assentes no chão, em todo o lado.
  – As cavilhas de fixação estão completamente embutidas no chão.

Colocar fio de reserva

Os fios de reserva facilitam as correções da colocação dos fios e dão alguma liberdade para adaptações eventualmente necessárias no futuro.
Exemplos:
– Um canteiro vai ser ampliado e as delimitações têm de ser redefinidas.
– Os arbustos grandes e pequenos vão crescendo e o fio limitador tem de ser recolocado mais afastado.
– O fio limitador foi demasiado cortado junto à estação de corte e não é possível ligá-lo.

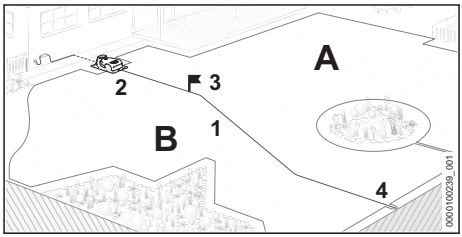
Podem ser previstos e colocados um ou mais fios de reserva.



► Passar os fios limitadores ao longo de um comprimento a = 1 m, em paralelo e muito perto uns dos outros, em volta de 2 cavilhas de fixação, sem que os fios limitadores se cruzem.
► Prender o fio de reserva no centro com mais duas cavilhas de fixação.

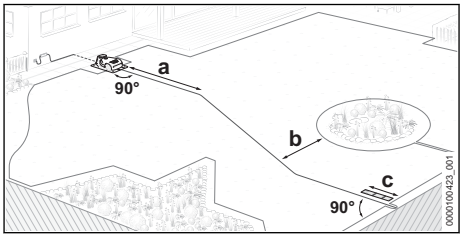
6.4.2 Planear o fio-guia e colocar a peça de união no fio metálico limitador

A colocação de um ou vários fios-guia tem de ser planeada antecipadamente. A posição de todos os fios-guia deve ser ponderada logo ao colocar o fio limitador. Um fio-guia tem de ser colocado obrigatoriamente, sendo que podem ser previstos três fios-guia, no máximo.

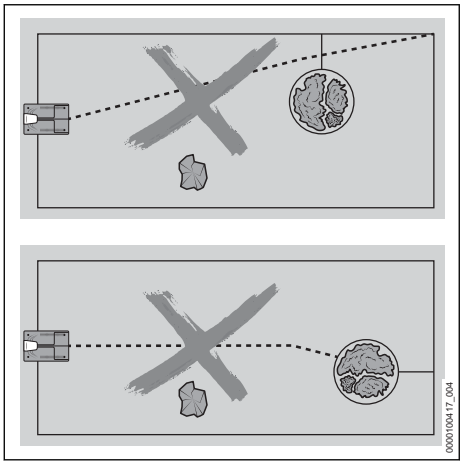


Um fio-guia (1) tem as seguintes funções:
– Orientação para o regresso à estação de carga (2)
– Acesso a um ponto de partida (3)
– Subdivisão da superfície de corte em zonas (A e B)

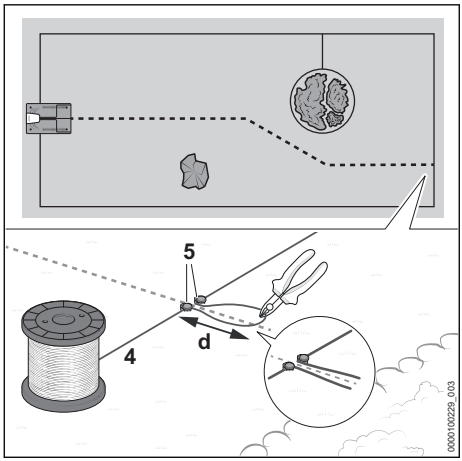
O fio-guia (1) começa a ser colocado na estação de carga (2) e atravessa a área a cortar para depois ser ligado ao fio metálico limitador (4) num ponto o mais distante possível. 🕮 6.6



► Planear o fio-guia de forma a cumprir os seguintes requisitos:
  – O fio-guia é levado ao longo de uma distância de a = 2 m, em linha reta, da estação de carga até à área a cortar.
  – A distância mínima entre o fio-guia e o fio metálico limitador perimétrico é b = 27,5 cm
  – O fio-guia é levado com uma distância mínima de c = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Robô cortador de relva Ruler) direta e perpendicularmente ao fio metálico limitador e ligado a este.



– O fio-guia não se pode cruzar com um ponto de união de áreas bloqueadas.
– O fio-guia não pode ser ligado a um fio metálico limitador num canto.
– O fio-guia não pode ser ligado a um fio metálico limitador numa superfície de bloqueio.
– O fio-guia não se pode cruzar com um fio metálico limitador.
  Exceção: ao formar um corredor, a fio-guia tem de se cruzar obrigatoriamente com o fio limitador.
– O fio-guia não pode ser dobrado nem esticado e nem, muito menos, cruzar-se a si próprio.



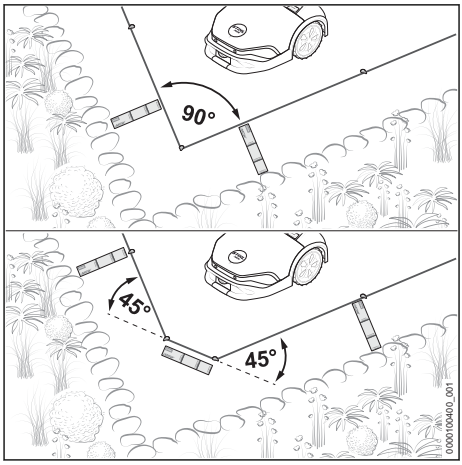
Ao instalar o fio limitador perimétrico (4), é necessário prever o ponto de ligação para o fio-guia:

► Prender o fio limitador (4) nos pontos previstos com uma cavilha de fixação (5).
► Formar, com o fio limitador (4), um laço com um comprimento de d = 15 cm e prendê-lo com mais uma cavilha de fixação (5).
► Cortar o fio limitador (4) na ponta do laço de fios, por ex., com um alicate de corte.
  No fim da instalação, as pontas dos fios serão ligadas ao fio-guia. 🕮 6.6
► Continuar a colocar o fio metálico limitador (4) em redor da área a cortar.

6.4.3 Cantos

Cantos com um ângulo de 90°

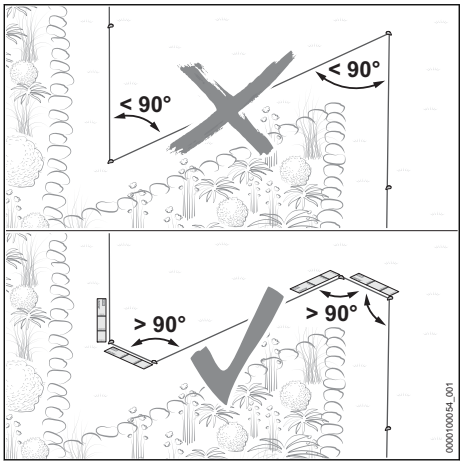
Os cantos com um ângulo de 90° podem ser divididos em dois cantos com um ângulo de 45° cada. Desta forma, o robô cortador de relva mudará a sua direção de marcha nesta zona de forma mais homogénea e com menos solavancos.



► Colocar o fio em sentido transversal no canto ao longo de, pelo menos, 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler).

Cantos apertados com um ângulo inferior a 90°

Dividir cantos apertados com um ângulo inferior a 90° em dois cantos. Desta forma, o robô cortador de relva mudará a sua direção de marcha nesta zona de forma mais homogénea e com menos solavancos.

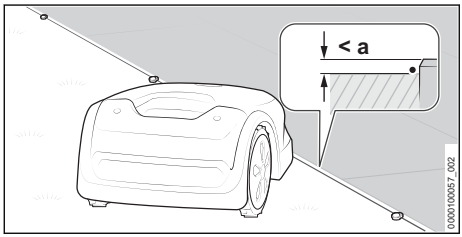


- Assegurar-se de que o ângulo de cantos apertados não é interior a 90°.
- Se o ângulo for inferior a 90°: dividir o ângulo.
  - Colocar o fio para um canto com um ângulo superior a 90°. A seguir, colocar o fio limitador ao longo de, pelo menos, 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) a direito.
  - Depois, colocar o fio para um canto com um ângulo superior a 90°. A seguir, colocar o fio limitador ao longo de, pelo menos, 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) a direito.

6.4.4 Áreas transitáveis

O robô cortador de relva pode transitar nas áreas diretamente adjacentes à superfície de corte desde que a diferença de altura entre a área transitável e a superfície de corte não seja superior a 1,5 cm. O piso tem de ser firme e estar desimpedido.
Exemplos:
– Terraço
– Caminho empedrado
– Lancis nas bordas de relvado ou lajes de pavimento

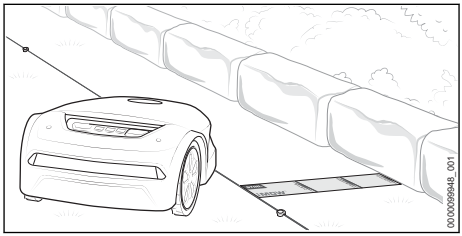
Uma distância pequena entre o fio limitador e a área transitável permite um corte sem bordas.



- Colocar o fio limitador sem distância paralelo à área transitável.
  A diferença de altura máxima entre a área transitável e a área a cortar é a = 1,5 cm

6.4.5 Áreas não-transitáveis

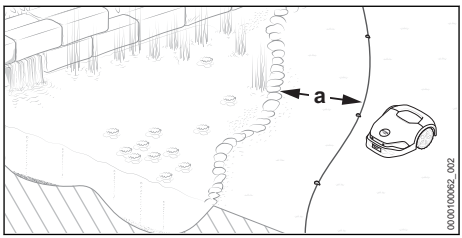
Uma área é considerada não-transitável se existirem obstáculos perto do chão que sobressaiam para a superfície de corte, se o piso não for firme, ou se for muito desnivelado, e se a diferença de altura entre a superfície de corte e a área adjacente for superior a 1,5 cm.
Exemplos:
– Muro ou vedação
– Sebes ou arbustos com ramos perto do chão
– Jardim de pedras ou caminho com gravilha
– Chão com muitas raízes ou desníveis



- Colocar o fio limitador a uma distância de 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) paralelo à área não-transitável.
- Se a área não-transitável se encontrar na superfície de corte: delimitar a área transitável com uma área bloqueada.

6.4.6 Superfícies de água

A distância entre fio e superfícies de água tem de ser maior, a não ser que a superfície de água esteja separada da superfície de corte por um objeto sólido com uma altura mínima de 10 cm.
Exemplos:
– Lago de jardim
– Piscina
– Riacho ou outros cursos de água

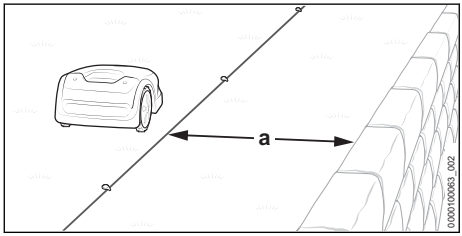


- Colocar o fio limitador a uma distância de a = 1 m paralelo à margem.

- Se a superfície de água se encontrar na superfície de corte: delimitar a superfície de água com uma área bloqueada.

6.4.7 Bordas com perigo de queda

A distância entre fio e bordas com perigo de queda tem de ser maior, a não ser que a respetiva borda esteja separada da superfície de corte por um objeto sólido com uma altura mínima de 10 cm.
Exemplos:
– Escada
– Muro de apoio
– Inclinações com socalcos

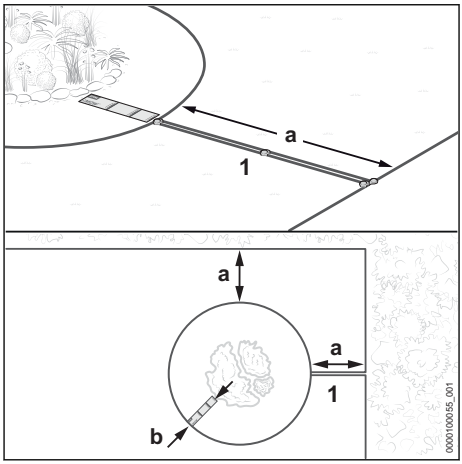


- Colocar o fio metálico limitador a uma distância de a = 1 m paralelamente à borda com perigo de queda.

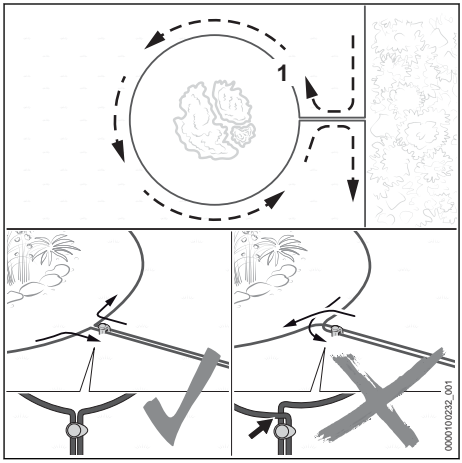
6.4.8 Área bloqueada

As áreas dentro da superfície de corte nas quais o robô cortador de relva não pode ou deve transitar têm de ser delimitadas por uma área bloqueada.
Exemplos:
– Canteiro sem borda firme com altura mínima de 10 cm
– Lago de jardim ou piscina sem borda firme com altura mínima de 10 cm
– Obstáculos nos quais não se possa tocar
– Obstáculos que não sejam suficientemente firmes
– Obstáculos com menos de 10 cm de altura

Para assegurar uma operação de corte sólida, as área bloqueadas não devem apresentar formas abauladas para dentro.



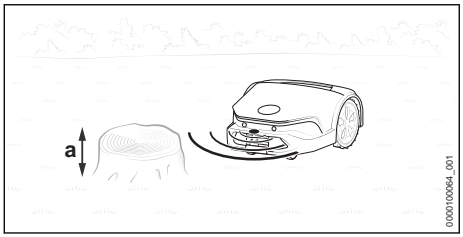
- Levar o fio limitador (1) da borda em direção à área bloqueada. Assegurar-se de que a área bloqueada respeita as seguintes medidas:
  – Distância mínima a outros fios limitadores a = 55 cm
  – Distância do fio b = 37 cm (comprimento: 1x iRégua) (no caso de superfícies de água e bordas com perigo de queda b = 1 m)
  – Diâmetro mínimo da área bloqueada 74 cm (comprimento: 2x iRégua)



- Colocar o fio metálico limitador (1) em redor da área que se pretende delimitar.
- Levar os fios limitadores (1), em paralelo e muito perto uns dos outros, de volta em direção à borda, sem que os fios limitadores se cruzem.

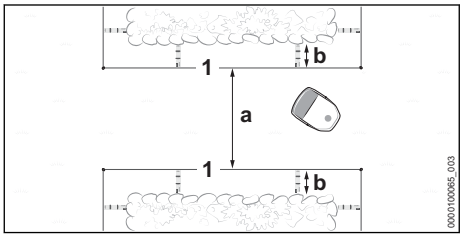
6.4.9 Obstáculo sólido

Um obstáculo firme na superfície de corte não tem de ser delimitado por uma área bloqueada se tiver uma altura de, pelo menos, 10 cm. O obstáculo será detetado pelos sensores de ultrassons e o sensor de impacto.



► Um obstáculo firme com uma altura de, pelo menos, 10 cm não precisa de ser delimitado.

6.4.10 Área de afunilamento



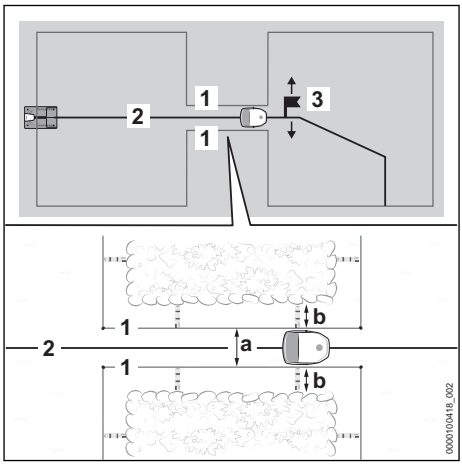
O robô cortador de relva consegue transitar em qualquer área de afunilamento enquanto houver uma determinada distância mínima (a) entre os fios limitadores (1).

► Colocar o fio limitador (1) conforme ilustrado e assegurar-se de que são respeitadas as seguintes medidas:

– Distância mínima a outros fios limitadores (1) na área afunilada: a = 2 m
– Se a área de afunilamento for delimitada por obstáculos laterais: prever uma distância adicional de b = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler)

► Se a distância entre os fios limitadores (1) for inferior à distância mínima a = 2 m:
Passar um fio-guia a meio do afunilamento.

Afunilamentos com fio-guia



Um fio-guia (2) conduzirá o robô cortador de relva por uma área de afunilamento enquanto houver uma determinada distância mínima (a) entre os fios limitadores (1).

Para concluir a colocação em funcionamento, é necessário definir um ponto de partida (3) a seguir ao afunilamento e a frequência com que deve ser acedido. Caso contrário, o robô cortador de relva não consegue passar pelo afunilamento. Os pontos de partida podem ser definidos através da aplicação "MY iMOW®".

► Colocar o fio limitador (1) conforme ilustrado e assegurar-se de que são respeitadas as seguintes medidas:

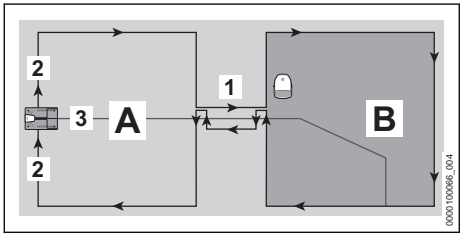
– Distância mínima a outros fios limitadores (1) na área afunilada: a = 55 cm
– Se a área de afunilamento for delimitada por obstáculos laterais: prever uma distância adicional de b = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler)

► Passar um fio-guia (2) a meio do afunilamento.

► Se a distância for interior à distância lateral b = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler): formar um corredor para poder conduzir o robô cortador de relva para outra superfície de corte 🕮 6.4.11 ou delimitar a área do afunilamento da superfície de corte.

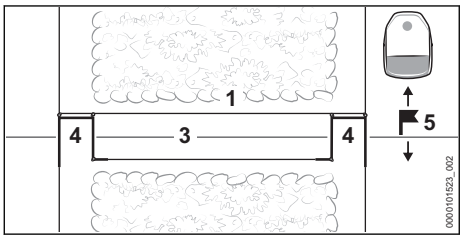
6.4.11 Corredor

Descrição do funcionamento



A criação de um corredor (1) permite ultrapassar áreas de afunilamento de forma direcionada ou instalar passagens por cima. O corredor divide a área a cortar numa área a cortar principal (A) e numa área a cortar adicional (B).

O fio metálico (2) é disposto sem interrupções. É, assim, criado o corredor na transição entre a área a cortar principal (A) e a área a cortar (B).



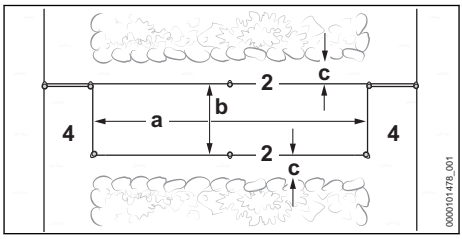
Os laços dos fios (4) sinalizam ao robô cortador de relva que está perante o início ou fim de um corredor.

Um fio-guia (3) tem de ser colocado no centro do corredor.

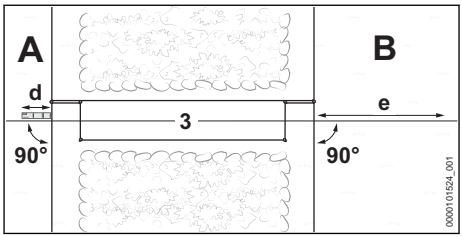
É indispensável definir um ponto de partida (5) na área a cortar (B), a seguir a um corredor. Caso contrário, o robô cortador de relva não consegue atravessar o corredor para ir da área a cortar principal (A) para a outra área a cortar (B). Os pontos de partida e as respetivas frequências de acesso podem ser definidas através da aplicação "MY iMOW®".

Dentro de um corredor não se corta a relva.

Requisitos gerais

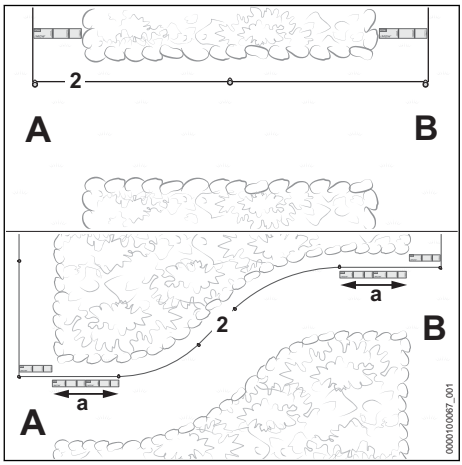


- Assegurar que as seguintes condições estão cumpridas:
  - A distância mínima entre os laços dos fios (4) é de a = 74 cm, no mínimo. (comprimento: 2x iRégua).
  - A distância entre os fios metálicos limitadores (2) é de b = 55 cm, no mínimo.
  - A distância em relação a obstáculos laterais é de c = 15 cm, no mínimo.

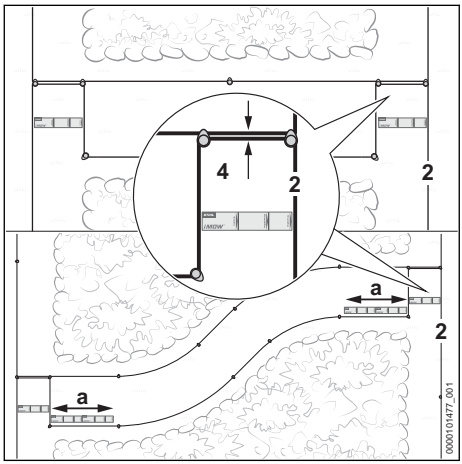


- Assegurar que as seguintes condições estão cumpridas:
  - Antes do corredor e ao longo de um comprimento mínimo de d = 37 cm (comprimento: 1x iRégua®), o fio-guia (3) pode ser levado em linha reta e perpendicularmente (90°) ao corredor.
  - A seguir ao corredor e ao longo de um comprimento mínimo de e = 2 m, o fio-guia (3) pode ser levado em linha reta e perpendicularmente (90°) do corredor para a área a cortar (B).
- Se as distâncias e os comprimentos não forem respeitados, a área a cortar (B) tem de ser delimitada da área a cortar principal (A) e tem de ser instalada uma superfície secundária.

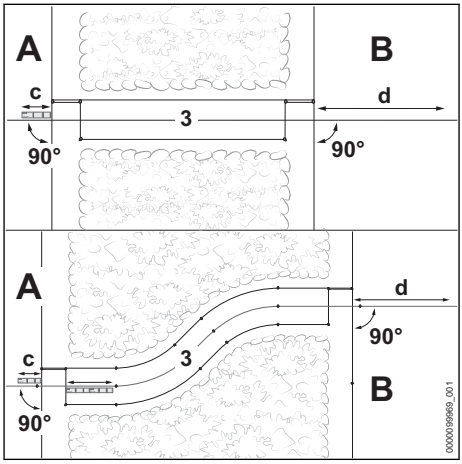
Criar o corredor



- Levar o fio limitador (2) da área a cortar principal (A) para a área a cortar (B), conforme ilustrado.
- Se for criado um corredor em arco: dispor o fio limitador (2) ao longo de um comprimento de a = 74 cm (comprimento: 2x iRégua®), no início e fim do corredor, em linha reta e perpendicularmente (90°) à área a cortar.
- Levar o cabo limitador (2) no sentido dos ponteiros do relógio, à volta da área a cortar (B) e de volta ao corredor.



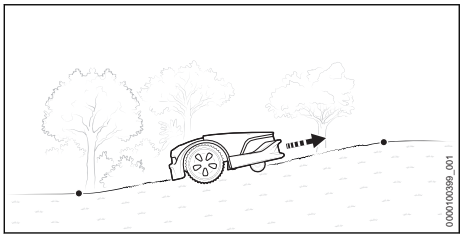
- Levar os fios limitadores (2) ao longo de um comprimento de 37 cm (comprimento: 1x iRégua®), em paralelo e muito perto uns dos outros, sem que os fios limitadores se cruzem.
- Passar o fio limitador (2) em paralelo, com uma distância mínima de 55 cm, na direção da área a cortar principal (A).
- Levar os fios limitadores (2) ao longo de um comprimento de 37 cm (comprimento: 1x iRégua®), em paralelo e muito perto uns dos outros, até à área a cortar principal (A), sem que os fios limitadores se cruzem.
- Se for criado um corredor em arco: dispor o fio limitador (2) ao longo de um comprimento de a = 74 cm (comprimento: 2x iRégua®), no início e fim do corredor, em linha reta e perpendicularmente (90°) à área a cortar.
- Concluir a colocação do fio na área a cortar principal (A).



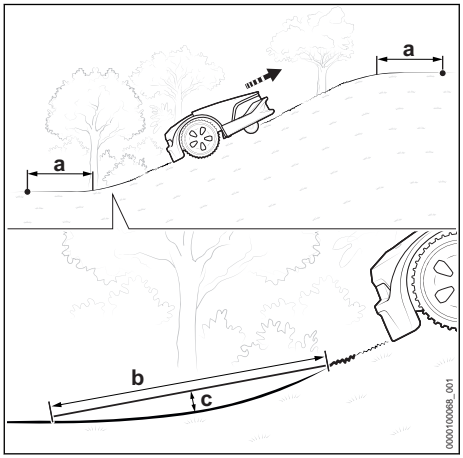
- Colocar o fio-guia (3) na área a cortar principal (A), ao longo de um comprimento mínimo de c = 37 cm (comprimento: 1x iRégua®), em linha reta e perpendicularmente (90°) ao corredor.
- Colocar o fio-guia no centro do corredor.
- A seguir ao corredor e ao longo de um comprimento mínimo de d = 2 m, levar o fio-guia (3) em linha reta e perpendicularmente (90°) até à área a cortar (B).

6.4.12 Subidas / Descidas

O robô cortador de relva consegue circular e cortar relva em terrenos com uma inclinação até 45 %. As rodas de tração iMOW® permitem circular e cortar relva em terrenos com uma inclinação até 55 %. As rodas de tração iMOW® podem ser adquiridas como acessórios.



► Se existir uma subida/descida com uma inclinação até 27 % dentro da área relvada a cortar: colocar o fio metálico limitador como habitualmente.

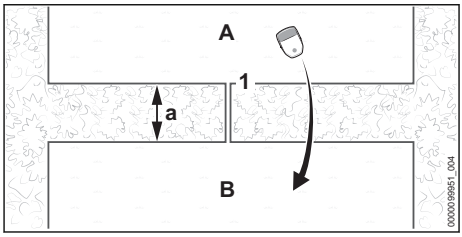


► Se existir uma subida/descida com uma inclinação superior a 27% dentro da superfície de corte: colocar o fio limitador antes e depois da subida/descida com uma distância mínima de a = 1,20 m.
► Para que o robô cortador de relva consiga circular na transição entre terreno plano e subida/descida, o raio da transição tem de permitir que, ao longo de uma distância b = 1 m, a distância ao solo nunca seja superior a c = 10 cm.

6.4.13 Área secundária

O robô cortador de relva não consegue deslocar-se autonomamente para uma área secundária. Tem de ser o cliente a posicionar o robô cortador de relva na área secundária.

Numa área secundária não pode ser colocado nenhum fio-guia.



► Levar um fio metálico limitador (1) da superfície principal (A) para a área secundária (B) e assentá-lo.
Distância mínima aos fios metálicos limitadores a = 74 cm (comprimento: 2x iRégua)
► Assegurar-se de que o comprimento do fio metálico limitador (1) não é superior a 850 m.
► Dispor os fios metálicos limitadores (1), em paralelo e muito perto uns dos outros, de volta à área a cortar (A), sem que os fios metálicos limitadores se cruzem.

6.4.14 Superfície de corte pequena

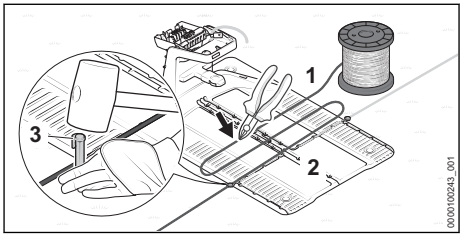
No caso de a superfície de corte ser pequena e necessitar menos de 20 m de fio limitador, será necessário usar o módulo para áreas pequenas STIHL AKM 100.

O STIHL AKM 100 estabiliza o sinal do fio e é integrado no fio limitador por meio de peças de união para fios.

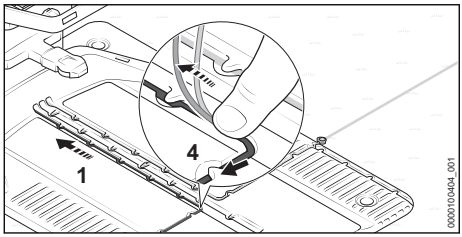
6.5 Concluir a colocação do fio limitador

6.5.1 Concluir a colocação do fio metálico limitador

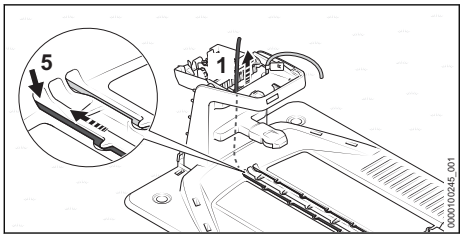
Estação de carga à beira da superfície de corte, estação de carga à beira da área do relvado



► Fixar o fio limitador (1) diretamente na placa do chão (2) com uma cavilha de fixação (3).
► Medir duas vezes a largura da placa do chão (2) com o fio limitador (1) e encurtá-lo (1) com um alicate de corte.

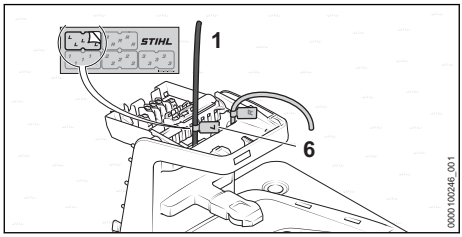


► Colocar o fio limitador (1) na placa do chão de modo que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos (4).



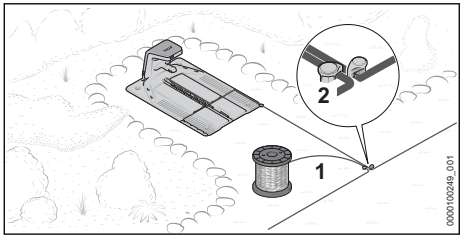
► Introduzir o fio limitador (1) na abertura (5) esquerda e empurrar o fio para dentro.

A ponta do fio (1) é empurrada para cima no interior da estação de carga.

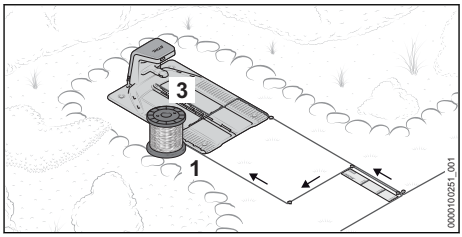


► Marcar a ponta do fio (1) junto à carcaça com o respetivo marcador de fios (6).

Estação de carga fora da superfície de corte

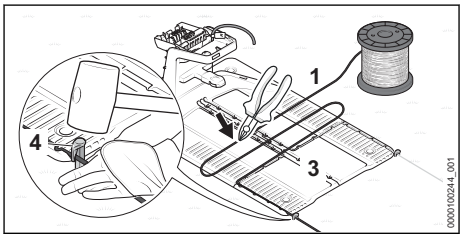


► Assentar o fio limitador (1) bem perto do fio limitador já colocado e fixá-lo com uma cavilha de fixação (2).



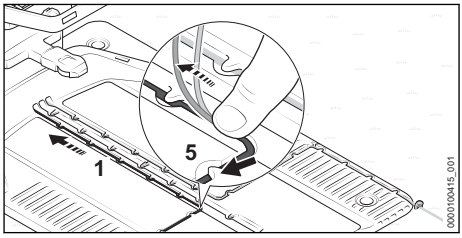
► Levar o fio limitador (1) em paralelo e muito perto do outro fio limitador ao longo de 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) de volta à estação de carga, sem que os fios limitadores se cruzem.

► Levar o fio limitador (1) de volta para a beira e daí para a placa do chão (3).

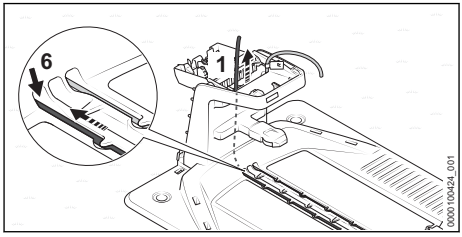


► Fixar o fio limitador (1) diretamente na placa do chão (3) com uma cavilha de fixação (4).

► Medir duas vezes a largura da placa do chão (3) com o fio limitador (1) e encurtá-lo (1) com um alicate de corte.

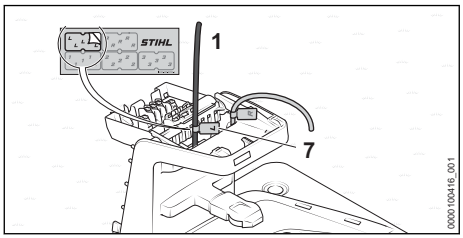


► Colocar o fio limitador (1) na placa do chão de modo que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos (5).



► Introduzir o fio limitador (1) na abertura (6) esquerda e empurrar o fio para dentro.

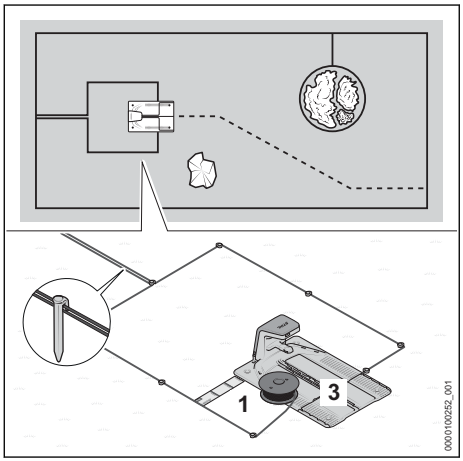
A ponta do fio (1) é empurrada para cima no interior da estação de carga.



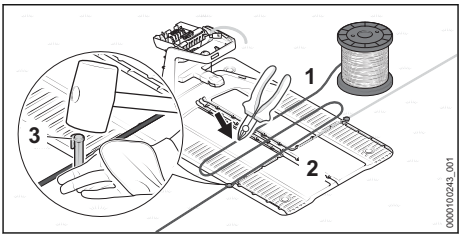
► Marcar a ponta do fio (1) junto à carcaça com o respetivo marcador de fios (7).

Para concluir a colocação em funcionamento, é imprescindível definir um ponto de partida na superfície de corte. Caso contrário, o robô cortador de relva não consegue deslocar-se para a superfície de corte. Os pontos de partida e as respetivas frequências de acesso podem ser definidas através da aplicação "MY iMOW®".

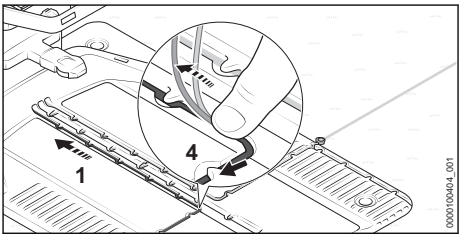
Implementar a estação de carga no meio da superfície de corte



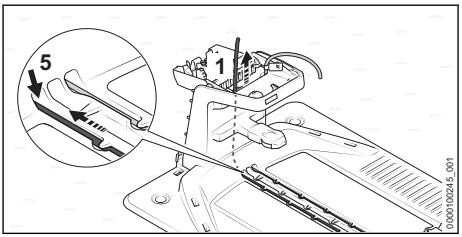
► Assentar o fio limitador (1) bem perto do fio limitador já colocado.
► Levar o fio limitador (1) em paralelo e muito perto do outro fio limitador de volta à estação de carga, sem que os fios limitadores se cruzem.
► Passar o fio limitador (1) a uma distância de 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler) em redor da placa do chão (3) para a frente.



► Fixar o fio limitador (1) diretamente na placa do chão (2) com uma cavilha de fixação (3).
► Medir duas vezes a largura da placa do chão (2) com o fio limitador (1) e encurtá-lo (1) com um alicate de corte.

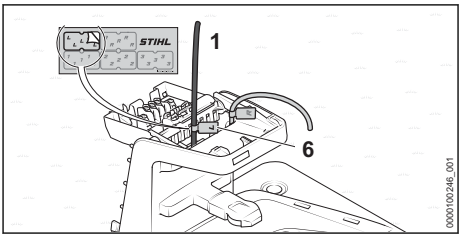


► Colocar o fio limitador (1) na placa do chão de modo que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos (4).



► Introduzir o fio limitador (1) na abertura (5) esquerda e empurrar o fio para dentro.

A ponta do fio (1) é empurrada para cima no interior da estação de carga.



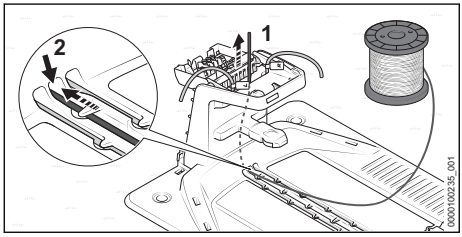
► Marcar a ponta do fio (1) junto à carcaça com o respetivo marcador de fios (6).

6.6 Colocar o fio-guia

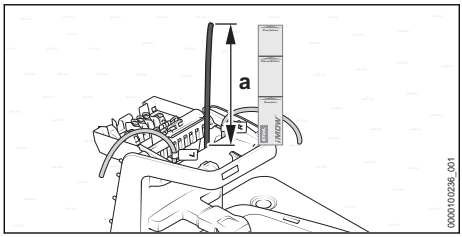
6.6.1 Colocar o fio-guia

A posição de todos os fios-guia deve ser ponderada logo ao colocar o fio limitador.

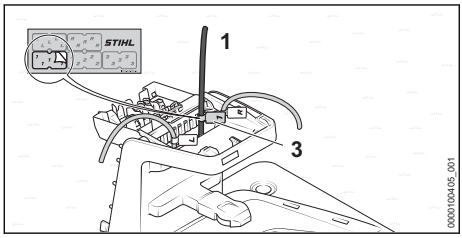
► Respeitar os requisitos gerais aplicáveis à colocação do fio-guia 📖 6.4.2.



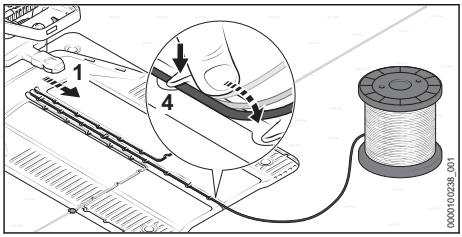
► Introduzir a ponta do fio-guia (1) na passagem central (2) e empurrar.
O fio-guia (1) é empurrado para cima no interior da estação de carga.



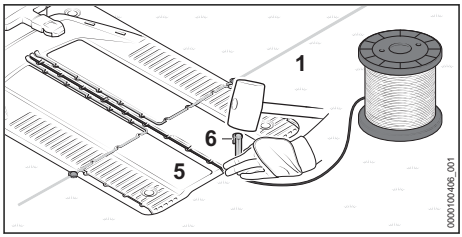
► Continuar a empurrar o fio-guia (1) até ficar saliente em cima com um comprimento de a = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler).



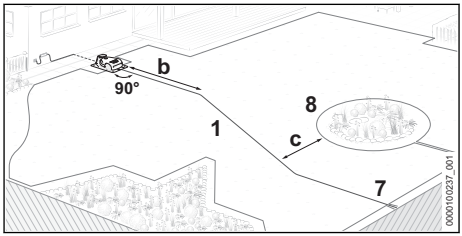
► Marcar o fio-guia (1) junto à carcaça com o respetivo marcador de fios (3).
Esta marcação vai facilitar mais tarde a ligação ao terminal correto.



► Colocar o fio-guia (1) na placa do chão de modo que fique assente plano na conduta de cabos e preso pelos ganchos (4).

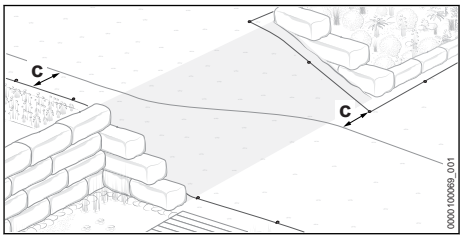


► Fixar o fio-guia (1) diretamente na placa do chão (5) com uma cavilha de fixação (6).

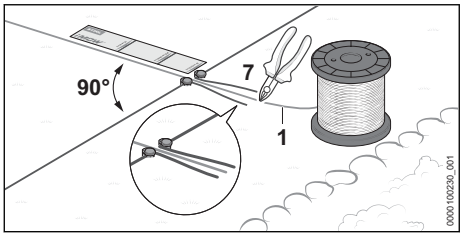


► Levar o fio-guia (1) ao longo de uma distância de b = 2 m a direito e perpendicularmente (ângulo de 90°) da estação de carga para a superfície de corte.

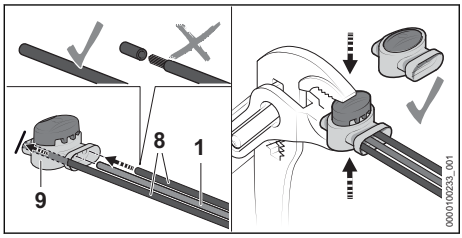
► Levar o fio-guia (1) ao laço de fios (7) à beira da superfície de corte. A distância ao fio limitador perimétrico (8) tem de ser, pelo menos, c = 27,5 cm.



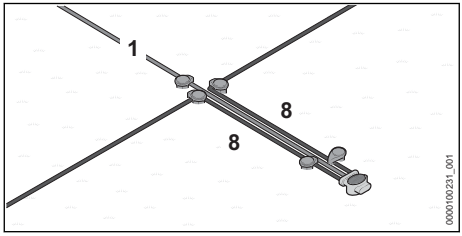
► Em superfícies inclinadas, o fio-guia deve ser colocado na diagonal. A distância ao fio limitador tem de ser, pelo menos, c = 27,5 cm.



- Ao longo de um comprimento mínimo de e = 37 cm (comprimento: 1x iMOW® Ruler), colocar o fio-guia (1) a direito e perpendicularmente (ângulo de 90°) ao laço de fios (7).
- Colocar o fio-guia (1) atravessando o centro do laço de fios (7).
- Cortar o fio-guia (1) na ponta do laço de fios (7) com um alicate de corte e deixar todas as pontas dos fios com o mesmo comprimento.



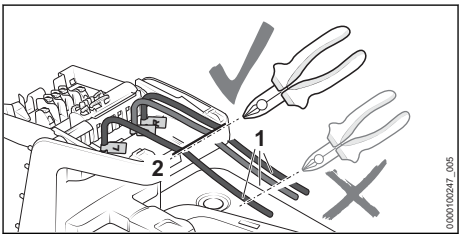
- Introduzir as pontas dos fios limitadores (8) e do fio-guia (1) na peça de união para fios (9) até encostarem.
  As pontas dos fios não podem ser descarnadas.
- Comprimir as duas metades da peça de união para fios (1) com um alicate até ao limite.



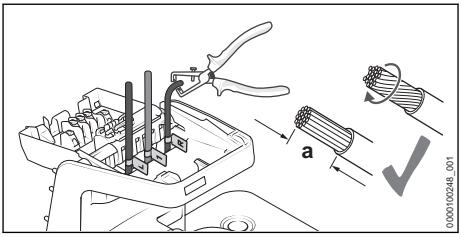
- Passar os fios limitadores (8) e o fio-guia (1) em paralelo e muito perto uns dos outros, sem que os fios se cruzem.
- Prender os fios com mais cavilhas de fixação.

6.7 Estabelecer a ligação elétrica da estação de carga

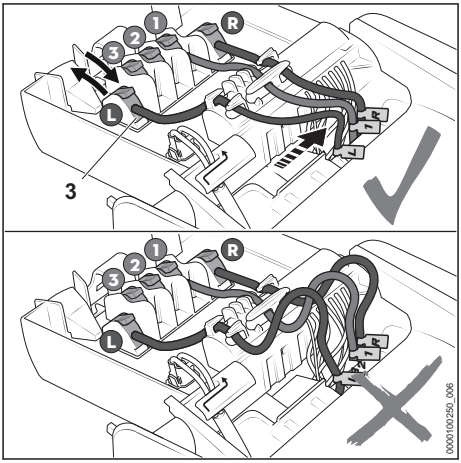
6.7.1 Ligar o fio metálico limitador e o fio-guia



- Esticar ligeiramente as pontas dos fios (1) e cortá-los por igual ao longo do rebordo (2) com um alicate de corte.

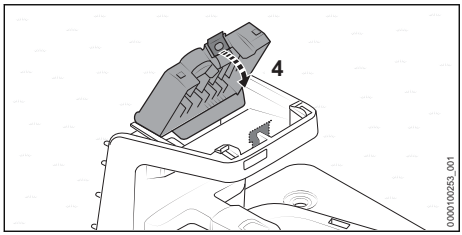


- Descarnar as pontas dos fios até uma medida de a = 10 mm.
- Torcer os cordões de arame de forma a que nenhum deles fique destacado.

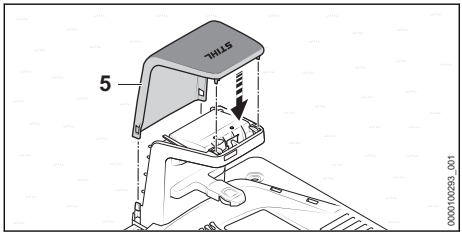


- Atribuir as pontas dos fios legendados aos respetivos terminais.
- Desdobrar a alavanca (3) do respetivo terminal para trás para abrir.

- ► Introduzir a extremidade descarnada do fio no respetivo terminal e rebater a alavanca (3) de volta para a frente para fechar.
- ► Prender os fios limitadores e o fio-guia conforme ilustrado nos fixadores de cabo e empurrá-los para o lado direito.

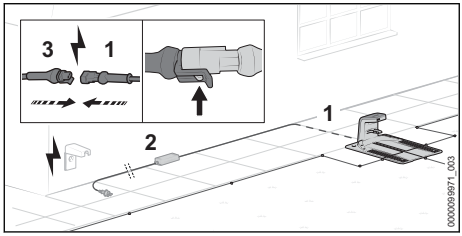


- ► Rebater a cobertura (4) para a frente.
  A cobertura (4) encaixa de forma audível e percetível.

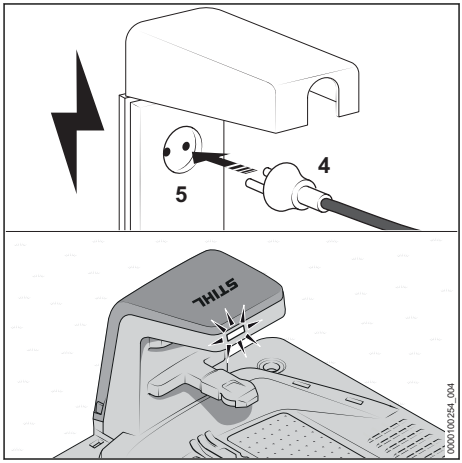


- ► Colocar a tampa (5).
  A tampa (5) encaixa de forma audível.

6.7.2 Colocar o cabo de carregamento e ligar a fonte de alimentação



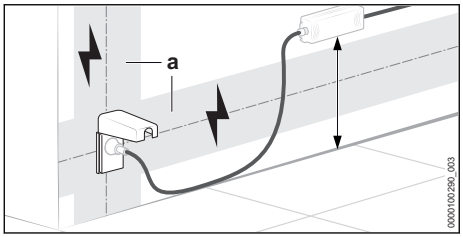
- ► Colocar o cabo de carregamento (1) até ao local de implementação da fonte de alimentação (2).
- ► Selecionar o local de implementação da fonte de alimentação (2) de forma a cumprir os seguintes requisitos:
  - – A fonte de alimentação (2) e a linha de conexão estão fora da superfície de corte.
  - – Existe uma tomada apropriada perto da fonte de alimentação (2).
  - – A fonte de alimentação (2) está assente num piso plano, que não está constantemente molhado.
  - – A fonte de alimentação (2) está numa posição elevada do chão, para o caso de ser sujeita a humidade constante.
  - – Se for possível: o local de implantação está protegido das influências climáticas e tem sombra.
- ► Colocar o cabo de carregamento de forma a cumprir as seguintes condições:
  - – O cabo de carregamento (1) está fora da superfície de corte.
  - – O cabo de carregamento (1) está colocado de forma a que ninguém corra o risco de tropeçar.
  - – O cabo de carregamento (1) não está esticados nem enleado.
  - – O cabo de carregamento (1) está completamente desenrolado e não se encontra debaixo da estação de carga.
  - – O cabo de carregamento (1) não está assente em piso constantemente molhado.
- ► Ligar o cabo de carregamento (1) à ficha (3) da fonte de alimentação (2), de modo a que fique completamente encaixado.



- ► Ligar a ficha de rede (4) a uma tomada corretamente instalada (5).
  O LED na estação de carga acende-se a verde.

6.7.3 Montar a fonte de alimentação numa parede

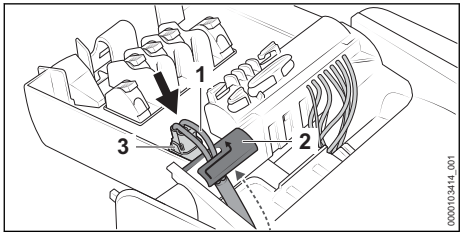
É possível montar a fonte de alimentação numa parede.



- Montar a fonte de alimentação de forma a cumprir as seguintes condições:
  - É utilizado material de fixação adequado.
  - A fonte de alimentação está na horizontal. São respeitadas as seguintes distâncias:
    - A fonte de alimentação está fora da área (a) de eventuais instalações elétricas.
    - Existe uma tomada apropriada perto da fonte de alimentação.
  - Se for possível: o local de implantação está protegido das influências climáticas e tem sombra.

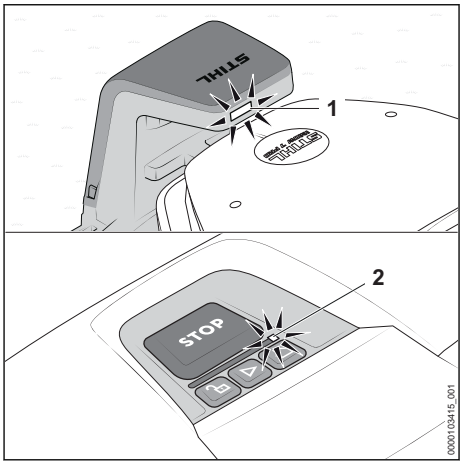
6.8 Carregar o robô cortador de relva

6.8.1 Carregar o robô cortador de relva



- Empurrar o robô cortador de relva para a estação de carga até encostar.
  O robô cortador de relva executa uma reinicialização do sistema e começa a ser carregado.

O tempo de carregamento depende de diferentes fatores, por ex. da temperatura da bateria ou da temperatura ambiente. Para usufruir da plena capacidade, é necessário respeitar os intervalos de temperatura recomendados, 🕮 17.7.

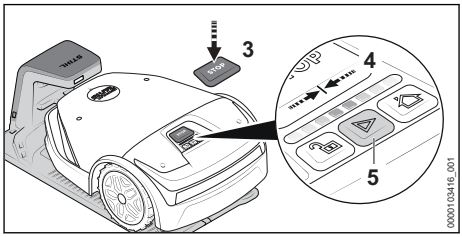


O LED (1) na estação de carga pisca a branco. Na faixa luminosa do robô cortador de relva pisca um LED (2) a branco.

Depois do primeiro carregamento, o robô cortador de relva passa a carregar-se automaticamente assim que regressar à estação de carga depois de concluído um processo de corte.

Carregamento energeticamente eficiente

Para carregar a bateria do robô cortador de relva com uma quantidade mínima de energia, as restantes funções adicionais do robô cortador de relva e da estação de carga que não sejam necessárias podem ser desativadas, ficando apenas a função de carregamento.



- Se as "funções de acesso" estiverem ativadas na aplicação "MY iMOW®": desativar as "funções de acesso".

Premir a seguinte combinação de teclas sucessivamente:

- Premir "STOP" (3).
  O robô cortador de relva é parado e bloqueado
- Manter premida a tecla "STOP" (3) até a faixa luminosa (4) se acender completamente a vermelho.

- ► Premir "STOP" (3).
  A faixa luminosa (4) pisca duas vezes. O bloqueio do robô cortador de relva está ativado.
- ► Manter premida a tecla "STOP" (3) até a faixa luminosa (4) se acender completamente a vermelho e, por fim, piscar duas vezes a vermelho.
  O modo "Carregamento energeticamente eficiente" está ativado. A bateria do robô cortador de relva vai ser carregado completamente. Todas as funções adicionais estão desativadas.

Depois do carregamento, o robô cortador de relva tem de ser ativado para que volte a estar operacional:

- ► Premir a tecla "START" (5).
  O robô cortador de relva está operacional.

7 Fechar a interface Bluetooth®

7.1 Configurar a interface sem fios Bluetooth®

O robô cortador de relva emite regularmente um sinal Bluetooth® para se poder emparelhar com um dispositivo móvel.

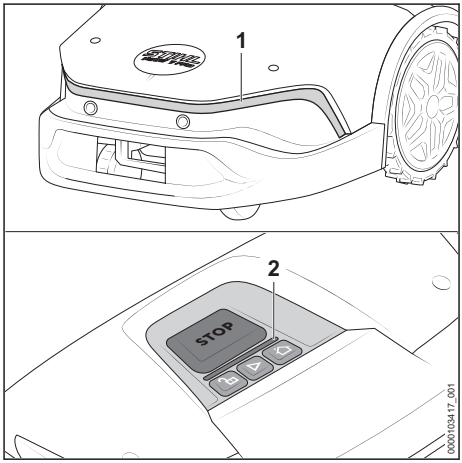
Para que seja possível utilizar o robô cortador de relva, a interface sem fios Bluetooth® tem de ser protegida com uma palavra-passe através da aplicação "MY iMOW®".

- ► Descarregar a aplicação "MY iMOW®" na App Store do dispositivo móvel e criar uma conta.
- ► Adicionar o robô cortador de relva à conta.
- ► Seguir as instruções no ecrã e proteger a interface Bluetooth® com uma palavra-passe. Depois da definição da palavra-passe, o dispositivo móvel está autorizado para controlar e configurar o robô cortador de relva.

Um dispositivo móvel adicional só poderá ser autorizado introduzindo a palavra-passe definida. Deste modo, o robô cortador de relva está protegido contra um acesso não autorizado.

8 Padrão de luzes no robô cortador de relva e na estação de carga

8.1 Faixas luminosas no robô cortador de relva



As faixas luminosas (1 e 2) indicam o estado do robô cortador de relva e falhas.

A faixa luminosa dianteira (1) só está ativa quando o estado muda e acende-se por 20 segundos.

Padrão de luzes brancas:
– Nenhum processo de corte ativo.
– Um LED mais à direita com luz pulsante a branco: o robô cortador de relva está na estação de carga e está operacional.
– Um LED mais à direita pisca a branco: o robô cortador de relva está na estação de carga e está a ser carregado.

Padrão de luzes verdes:
– Está ativo um processo de corte.
– A faixa luminosa traseira (2) indica o progresso do corte de relva.

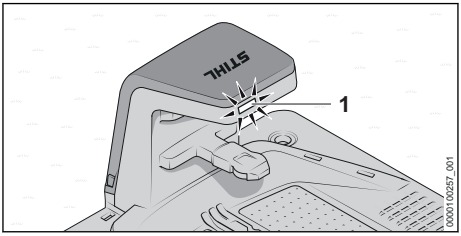
Padrão de luzes vermelhas:
– Um LED mais à direita com luz pulsante a vermelho: o bloqueio da máquina está ativo.
– Comunicação de falha.

Padrão de luzes azuis - na faixa luminosa traseira (2):
– O robô cortador de relva está a receber uma atualização do sistema.

Uma luz sequencial branca da esquerda para a direita:
– o robô cortador de relva está a reiniciar-se ou a verificar o seu sistema.

Se a "animação do ambiente circundante" tiver sido ativada através da aplicação "MY iMOW®", a faixa luminosa dianteira (1) acende-se com luz branca permanente sempre que o robô cortador de relva estiver em movimento. Ao ocorrer uma mudança de estado, a "animação do ambiente circundante" é suprimida por 20 segundos.

8.2 LED na estação de carga



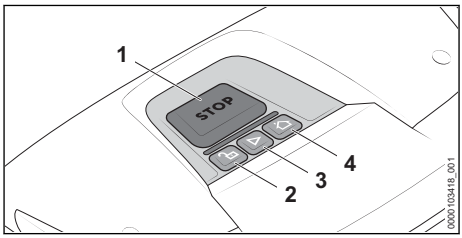
O LED (1) indica o estado da estação de carga e falhas.
LED (1) acende-se a branco:
– A estação de carga está operacional.
LED (1) pisca a branco:
– O robô cortador de relva está a ser carregado.
LED (1) emite luz pulsante branca:
– O robô cortador de relva está na estação de carga e está operacional.
LED (1) acende-se a verde:
– O robô cortador de relva não está na estação de carga e a estação de carga está a funcionar corretamente.
LED (1) acende-se a vermelho:
– Existe uma falha.
LED (1) acende-se a azul:
– Comunicação com o robô cortador de relva.

Utilização da estação de carga em equipa

No caso da utilização em equipa, o indicador de estado da estação de carga tem mais este padrão de luzes:
LED (1) acende-se a verde:
– O robô cortador de relva não está na estação de carga.
– Trata-se da estação de carga mestra (Equipa 1)
– Os fios-guia e o fio metálico limitador estão colocados e ligados corretamente e a atribuição do robô cortador de relva à estação de carga foi bem-sucedida.
LED (1) emite luz pulsante verde:
– O robô cortador de relva não está na estação de carga.
– Trata-se da estação de carga (Equipa 2) ou (Equipa 3).
– Os fios-guia e o fio metálico limitador estão colocados e ligados corretamente e a atribuição do robô cortador de relva à estação de carga foi bem-sucedida.

9 Operar e ajustar o robô cortador de relva

9.1 Painel de comando



As funções básicas do robô cortador de relva podem ser controladas através das teclas de pressão (1 a 4). O conjunto de todas as funcionalidades está disponível através da aplicação "MY iMOW®".

Iniciar o corte da relva
► Premir "START" (3).
O robô cortador de relva iniciar o processo de corte e volta automaticamente à estação de carga depois de terminar.

Parar o processo de corte e ativar o bloqueio do robô cortador de relva
► Premir "STOP" (1).
O robô cortador de relva e o mecanismo de corte param. O robô cortador de relva fica bloqueado.

Enviar o robô cortador de relva para a estação de carga
► Premir "CASA" (4).
O robô cortador de relva volta para a estação de carga.

Desbloquear o robô cortador de relva
► Premir "CADEADO" (2).
► Premir a combinação de teclas apresentada.

Consultar informações
► Premir "CADEADO" (2).
O robô cortador de relva lê em voz alta informações sobre o estado atual.

9.2 Aplicação "MY iMOW®"

Para poder usar o robô cortador de relva com toda a comodidade, é necessário ter a aplicação "MY iMOW®". A aplicação "MY iMOW®" permite controlar e configurar o robô cortador de relva.

O robô cortador de relva pode ser ligado a um dispositivo móvel através de uma ligação a uma rede WiFi, uma ligação de comunicações móveis ou via Bluetooth®. A aplicação web "MY iMOW®" permite controlar e configurar o robô cortador de relva com um PC de secretária.

Funções principais
- Iniciar e parar o corte da relva
- Plano de corte
  - Definir tempos de corte[19] (com um assistente ou manualmente).
  - Definir pontos de partida (opcional)
  - Selecionar zonas (opcional)
- Ajustar a altura de corte
- Acesso ao dispositivo
  - Configurar a proteção por PIN
  - Definir a área de casa
  - Definir o alarme
- Ligar a otimização de bordas
- Realizar uma verificação do sinal do fio
- Ligar a animação ambiente
- Ligar o lembrete "Controlar lâminas"
- Acesso remoto ao robô cortador de relva através de uma ligação de rede WiFi
- Acesso remoto ao robô cortador de relva através de uma ligação de comunicações móveis.
- Ajuda

Utilização dos robôs cortadores de relva em equipa

Para a operação em equipa, é necessário efetuar as seguintes configurações para os robôs cortadores de relva:
- Definir a altura de corte
- Criar um plano de corte e definir uma zona horária
- Configurar o sensor de chuva
- Definir a distância de arranque

As configurações do plano de corte de relva, da altura de corte e da zona horária têm de ser idênticas para todos os robôs cortadores de relva da equipa. As configurações têm de ser efetuadas individualmente para cada um dos robôs cortadores de relva.

As seguintes definições na aplicação "MY iMOW®" têm limites da função de equipa:
- Controlo do sinal dos fios (só possível com o robô cortador de relva que está ligado à estação de carga mestra (Equipa 1))

As seguintes definições na aplicação "MY iMOW®" não estão indisponíveis para a função de equipa:
- Selecionar zonas
- Definir pontos de partida

Informações relativamente à integração na rede doméstica

Para uma maior segurança dos dados, é possível integrar o iMOW® na rede doméstica de forma separada de dispositivos pessoais. Para este efeito, os routers WiFi atuais permitem a configuração de uma rede adicional independente (por exemplo, uma rede WiFi para dispositivos IoT ou uma rede WiFi para visitas). Neste caso, não existe uma ligação a dados ou dispositivos pessoais.

As ligações WiFi têm de ser protegidas através de uma palavra-passe. A palavra-passe nunca deve ser partilhada com terceiros.

A configuração das ligações WiFi e as funcionalidades do router dependem do fabricante do router.

9.3 STIHL connected

As configurações mais importantes podem ser realizadas através de um computador de secretária no portal STIHL connected ou com um dispositivo móvel através da aplicação STIHL connected.

O robô cortador de relva pode ser ligado a um computador de secretária ou a um dispositivo móvel através da ligação a uma rede WiFi, uma ligação de comunicações móveis ou via Bluetooth®.

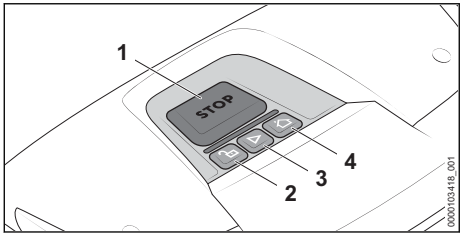
O conjunto de funcionalidades disponíveis é, em parte, inferior ao da aplicação "MY iMOW®".

Funções principais
- Gestão de frotas
- Iniciar e parar o corte da relva

[19] Os tempos de corte devem ser adaptados às condições locais e climáticas. Para evitar deixar trilhos no relvado, poderá ser útil reduzir os tempos de corte durante os períodos de baixo crescimento da relva. Não deixar o robô cortador de relva cortar a relva a temperaturas negativas, para evitar danificar o relvado.

– Plano de corte
– Ajustar a altura de corte
– Estado, análise e relatórios
– Acesso remoto ao robô cortador de relva através de uma ligação de rede WiFi
– Acesso remoto ao robô cortador de relva através de uma ligação de comunicações móveis.
– Ajuda

9.4 Utilização da proteção por PIN



As teclas de pressão (3 e 4) podem ser protegidas por um PIN. Com a proteção por PIN ativa, o robô cortador de relva deixa de poder ser controlado diretamente através das teclas. A proteção por PIN é configurada através da aplicação "MY iMOW®".

As teclas de pressão "STOP" (1) e "CADEADO" (2) estão excluídas da proteção por PIN. O robô cortador de relva também pode ser parado com a proteção por PIN ativa.

Operar o robô cortador de relva com a proteção por PIN ativa

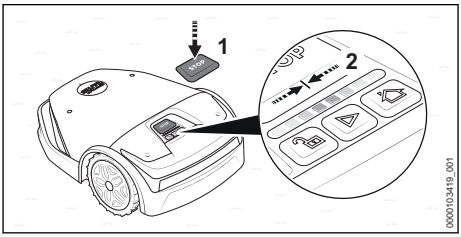
- ► Premir "STOP" (1).
- ► Premir "CADEADO" (2).
- ► Premir as teclas de pressão iluminadas "START" (3) ou "CASA" (4).
- ► Introduzir o PIN através das teclas de pressão iluminadas (2 até 4).
  Se o PIN for introduzido corretamente, a proteção por PIN fica suspensa por 60 segundos.
- ► Premir a tecla de pressão pretendida para iniciar o corte de relva (3) ou para enviar o robô cortador de relva para a estação de carga (4).
  Se não for acionada nenhuma das teclas de pressão ou se for introduzido um PIN incorreto, o robô cortador de relva continuará com a sua atividade atual assim que os 60 segundos tiverem decorrido.

10 Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina

10.1 Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina

ATENÇÃO

- Se o robô cortador de relva não for parado conforme descrito neste manual de instruções e imobilizado através da ativação do bloqueio da máquina, poderá ligar-se acidentalmente. As pessoas podem sofrer ferimentos graves e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Parar o robô cortador de relva durante o transporte, o armazenamento, a limpeza, a manutenção, a reparação ou, em caso de comportamento alterado ou invulgar, ativar o bloqueio da máquina.



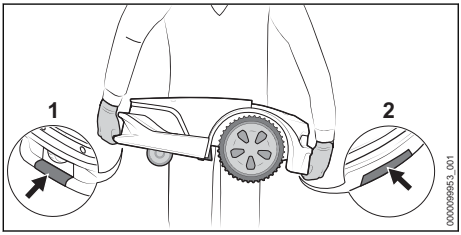
- ► Premir "STOP" (1).
  O robô cortador de relva é parado e bloqueado.
- ► Manter premida a tecla "STOP" (1) até a faixa luminosa (2) se acender completamente a vermelho.
- ► Premir "STOP" (1).
  A faixa luminosa (2) pisca duas vezes. O bloqueio do robô cortador de relva está ativado.
  O robô cortador de relva pode ser transportado, guardado, limpo ou submetido a manutenção.

11 Transporte

11.1 Transportar o robô cortador de relva

- ► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.

Transportar o robô cortador de relva manualmente



- ► Usar luvas de proteção feitas de material resistente.
- ► Transportar o robô cortador de relva pelas pegas dianteira (1) e traseira (2).

Transportar o robô cortador de relva num veículo

- ► Fixe o robô cortador de relva de modo a que não possa tombar nem mover-se.

11.2 Transportar a bateria

A bateria encontra-se incorporada no robô cortador de relva e só pode ser desmontada por um concessionário especializado STIHL.

- ► Certificar-se de que a bateria se encontra num estado seguro.
- ► Embalar a bateria de forma a que não se possa mover na embalagem.
- ► Prender a embalagem de forma a que não possa mover-se.

A bateria está sujeita às exigências relativas ao transporte de mercadorias perigosas. A bateria está classificada como UN 3480 (baterias de iões de lítio) e foi verificada de acordo com o Manual de Ensaios e Critérios da ONU, Parte III, subsecção 38.3.

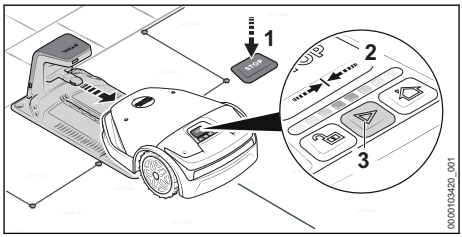
Os regulamentos de transporte estão indicados em www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Armazenamento

12.1 Preparar o robô cortador de relva para o guardar

Antes de o robô cortador de relva ser armazenado por períodos mais longos, por ex., durante o inverno, a STIHL recomenda colocá-lo no modo de "hibernação". O modo de "hibernação" desativa todas as funções adicionais desnecessárias do robô cortador de relva e assegura um descarregamento mínimo da bateria.

- ► Se as "funções de acesso" estiverem ativadas na aplicação "MY iMOW®": desativar as "funções de acesso".
- ► Se o nível de carga do robô cortador de relva for inferior a 50%: carregar o robô cortador de relva até ser alcançado um nível de carga superior a 50%.



- ► Retirar o robô cortador de relva da estação de carga.

Premir a seguinte combinação de teclas sucessivamente:

- ► Premir "STOP" (1).
  O robô cortador de relva é parado e bloqueado.
- ► Manter premida a tecla "STOP" (1) até a faixa luminosa (2) se acender completamente a vermelho.
- ► Premir "STOP" (1).
  A faixa luminosa (2) pisca duas vezes. O bloqueio do robô cortador de relva está ativado.
- ► Manter premida a tecla "STOP" (1) até a faixa luminosa (2) se acender completamente a vermelho e, por fim, piscar duas vezes a vermelho.
  O modo "hibernação" está ativado. Todas as funções adicionais estão desativadas.

Depois do inverno, o robô cortador de relva tem de ser ativado para que volte a estar operacional:

- ► Colocar o robô cortador de relva na área·relvada·a·cortar.
- ► Premir "START" (3).
  O modo de "hibernação" está desativado e o robô cortador de relva está novamente operacional.

12.2 Guardar o robô cortador de relva

- ► Guardar o robô cortador de relva de forma a cumprir as seguintes condições:
  - – O robô cortador de relva está fora do alcance de crianças.
  - – O robô cortador de relva está limpo e seco.
  - – O robô cortador de relva está num local fechado.
  - – A bateria do robô cortador de relva está carregada.
  - – O robô cortador de relva não está guardado fora dos limites de temperatura indicados, 🕮 17.6.
  - – O robô cortador de relva não pode tombar.
  - – O robô cortador de relva não pode deslocar-se.
  - – O robô cortador de relva está sobre as rodas e na horizontal.
  - – Não foram colocados objetos em cima do robô cortador de relva.

O robô cortador de relva também pode ser guardado num suporte de parede. O suporte de parede pode ser adquirido como acessório.

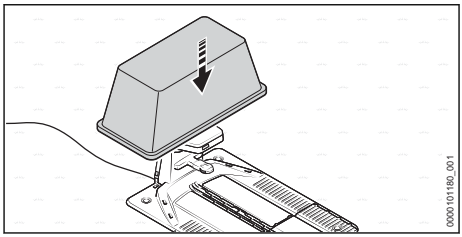
AVISO

- ■ Se o robô cortador de relva não for guardado da forma descrita neste manual de instruções, a bateria pode sofrer uma descarga profunda e ficar danificada de forma irreparável.
  - ► Carregar a bateria do robô cortador de relva antes de o guardar.

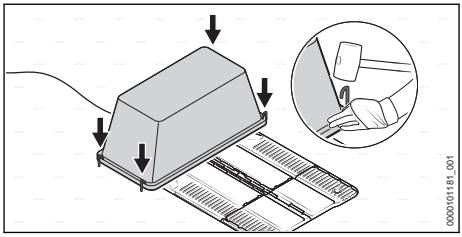
12.3 Guardar a estação de carga, o cabo de carregamento e a fonte de alimentação

Em caso de períodos mais longos de inatividade, por ex., durante o inverno, a estação de carga, o cabo de carregamento e a fonte de alimentação podem permanecer na área a cortar.

- ► Tirar da tomada a ficha de rede da fonte de alimentação.
- ► Proteger a ficha de rede das influências climáticas.
- ► Limpar todos os componentes.



- ► Cobrir a estação de carga, por ex., com um balde grande ou uma bacia.



- ► Fixar o balde ou a bacia com estacas no chão.

Desmontar a estação de carga, o cabo de carregamento e a fonte de alimentação

Para guardá-la no suporte de parede opcional disponível, ou no caso de não ser possível cobri-la, a estação de carga, o cabo de carregamento e a fonte de alimentação também podem ser desmontados.

- ► Tirar da tomada a ficha de rede da fonte de alimentação.
- ► Limpar todos os componentes.
- ► Desligar o cabo de carregamento da estação de carga e da fonte de alimentação e enrolá-lo.
- ► Desmontar a fonte de alimentação e enrolar a linha de conexão.
- ► Desligar o fio limitador e o fio-guia da estação de carga.
- ► Aplica massa lubrificante nas pontas dos fios para os proteger da corrosão e das influências climáticas.
- ► Desmontar a estação de carga.

13 Limpeza

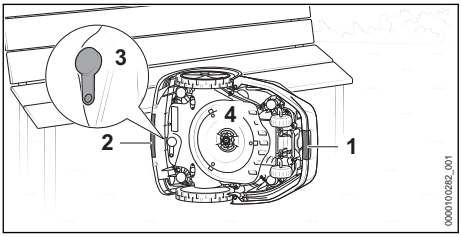
13.1 Limpar o robô cortador de relva

⚠ ATENÇÃO

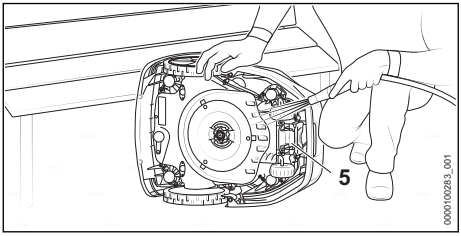
- ■ Os gumes das lâminas são afiados. O utilizador pode cortar-se.
  - ► Usar luvas de proteção de material resistente.

Limpar o robô cortador de relva regularmente. O intervalo de limpeza depende das condições de funcionamento e pode ser influenciado pela humidade, pelo tipo de relva e pelo crescimento da relva.

- Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.



- Pegar no robô cortador de relva pelas pegas dianteira (1) e traseira (2).
- Levantar o robô cortador de relva de lado e protegê-lo para não poder tombar.
- Verificar se o bujão (3) da entrada de diagnóstico apresenta danos e se está bem firme.
- Se o disco de lâminas (4) estiver muito sujo: desmontar o disco de lâminas (4).



- Soltar sujidade com um pau ou uma escova macia. Se necessário, utilizar um produto de limpeza de pH neutro. A STIHL recomenda o STIHL Multiclean.
- Lavar a sujidade solta com um jato de água suave.
- Limpar o fundo do robô cortador de relva com um pano húmido.
- Limpar as lâminas e o disco das lâminas. Para um bom resultado de corte e um funcionamento sem problemas, as lâminas devem poder mover-se livremente.
- Limpar os contactos de carregamento (5) com um pano húmido.
- Limpar a tampa e o painel de comando com um pano húmido.

13.2 Limpar a estação de carga, a fonte de alimentação, o cabo de carregamento e as ligações de ficha

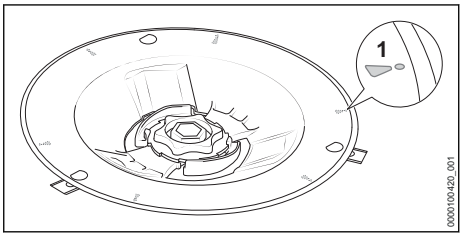
- Tirar a ficha de rede da fonte de alimentação da tomada.
- Limpar a estação de carga, a fonte de alimentação e o cabo de carregamento com um pano húmido.
  - Se for necessário: soltar sujidade entranhada com uma escova macia.
- Limpar as ligações de ficha com um pano seco que não largue pelos.
  - Se for necessário: soltar sujidade entranhada com um pincel.

14 Realizar a manutenção e substituir as lâminas

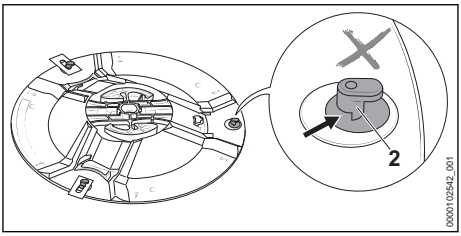
14.1 Controlo visual

- Controlar regularmente o robô cortador de relva:
  - Limpeza dos contactos de carregamento
  - Verificar se a tampa e o friso de proteção apresentam danos
  - Controlar a facilidade de movimentação das rodas

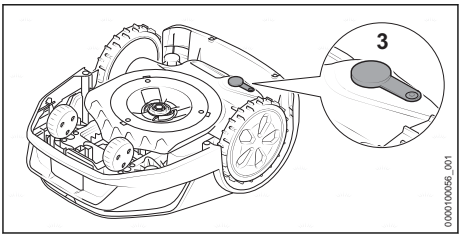
    Verificar as lâminas para detetar eventuais danos, sinais de desgaste, fissuras e verificar a facilidade de movimentação.
    - Normalmente, as lâminas podem ser utilizadas durante várias semanas. A durabilidade das lâminas pode ser fortemente influenciada pelos tempos de corte definidos, o tipo de relva, o crescimento da relva, areia, ramos ou folhas na área de corte.



  - Verificar se o disco de lâminas apresenta danos ou sinais de desgaste.
    - Se as marcas de desgaste (1) estiverem gastas e se tenham formado orifícios, substituir o mecanismo de corte.



– Verificar se os pernos em L (2) apresentam danos ou sinais de desgaste.
  – Se os pernos em L (2) estiverem gastos até mais de metade, substituir o mecanismo de corte.



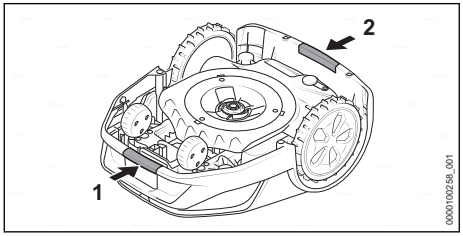
– Verificar se o bujão (3) da entrada de diagnóstico apresenta danos e se está bem firme.

14.2 Substituir as lâminas

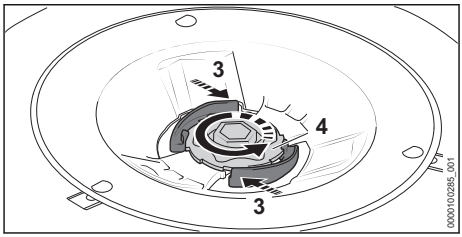
ATENÇÃO

- Os gumes das lâminas são afiados. O utilizador pode cortar-se.
  ► Usar luvas de proteção de material resistente.

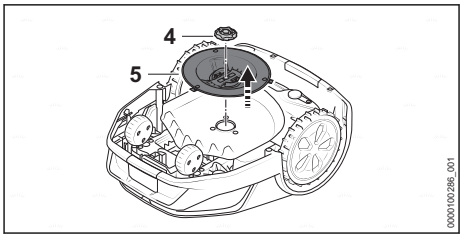
► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.



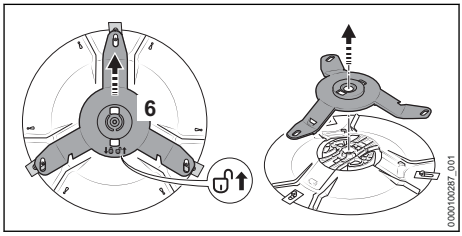
► Pegar no robô cortador de relva pelas pegas dianteira (1) e traseira (2).
► Virar o robô cortador de relva de lado.



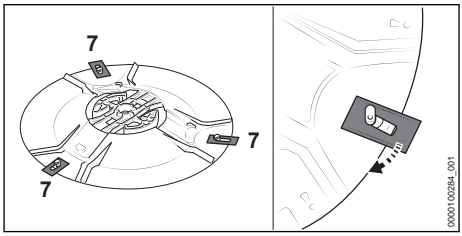
► Premir as alavancas (3) sem as soltar.
► Girar a porca (4) para a esquerda até que possa ser removida.



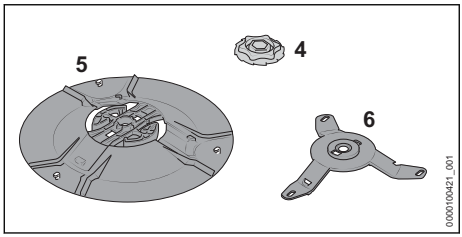
► Remover a porca (4).
► Remover o disco de lâminas (5).



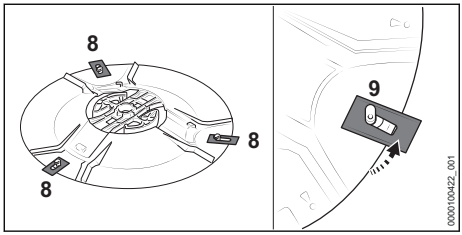
► Empurrar o porta-lâminas (6) na direção da seta 🔓.
  O porta-lâminas (6) é desbloqueado.
► Remover o porta-lâminas (6).



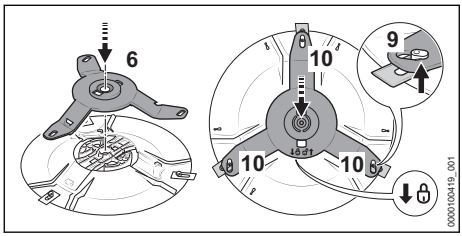
► Desencaixar todas as lâminas usadas (7).



► Limpar o disco de lâminas (5), o porta-lâminas (6) e a porca (4).



► Engatar lâminas (8) novas. Colocar apenas uma lâmina por perno em L (9).
As lâminas não precisam de estar viradas numa direção específica. As lâminas movem-se livremente em redor do perno em L.



► Colocar o porta-lâminas (6).
► Empurrar o porta-lâminas (6) no sentido da seta e assegurar-se de que os três braços (10) estão posicionados por baixo dos pernos em L (9).
O porta-lâminas (6) está bloqueado.
► Colocar o disco de lâminas (5) no robô cortador de relva.
► Enroscar a porca (4) rodando-a para a direita.
► Apertar a porca (4) com firmeza para a direita.
As alavancas (3) encaixam de forma audível.

15 Reparar

15.1 Reparar robô cortador de relva, bateria, mecanismo de corte, estação de carga e fonte de alimentação

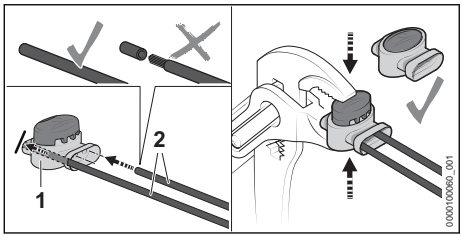
O utilizador não pode efetuar a reparação do robô cortador de relva, da bateria, da estação de carga nem da fonte de alimentação por conta própria.

Lâminas danificadas ou desgastadas e o mecanismo de corte podem ser substituídos.
► Se o robô cortador de relva, a bateria, a estação de carga, o cabo de carregamento, a fonte de alimentação ou a linha de conexão estiver(em) danificados(as): não utilizar o robô cortador de relva, a bateria, a estação de carga, o cabo de carregamento, a fonte de alimentação ou a linha de conexão e consultar um concessionário especializado STIHL.
► Se uma lâmina estiver danificada ou gasta:
  ► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.
  ► Substituir todas as lâminas. As lâminas não podem ser afiadas.
► Se o disco de lâminas ou os pernos em L no disco de lâminas estiverem danificados ou desgastados:
  ► Parar o robô cortador de relva e ativar o bloqueio da máquina.
  ► Substituir o mecanismo de corte.
► Se as placas informativas estiverem ilegíveis ou danificadas: solicitar a substituição das placas informativas junto de um concessionário especializado STIHL.

15.2 Prolongar ou reparar um fio limitador ou um fio-guia

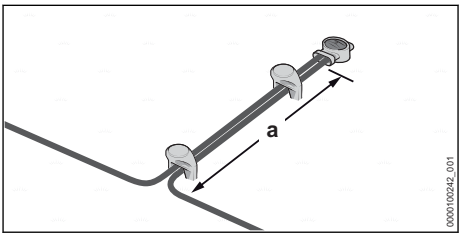
O fio limitador ou o fio-guia pode ser prolongado por meio de peças de união para fios.

As peças de união para fios são enchidas com gel para evitar o desgaste precoce ou a corrosão das pontas dos fios.
► Assegurar-se de que o comprimento total dos fios limitadores não é superior ao comprimento máximo de 850 m.



► Introduzir as pontas dos fios (2) na peça de união para fios (1).
As pontas dos fios não podem ser descarnadas.

► Comprimir as duas metades da peça de união para fios (1) com um alicate até ao limite.



► Passar os fios limitadores ao longo de um comprimento de, pelo menos, a = 5 cm, em paralelo e muito perto uns dos outros, sem que os fios metálicos limitadores se cruzem.

16 Eliminação de avarias

16.1 Eliminação de falhas no robô cortador de relva

A maioria das falhas é sinalizada na aplicação "MY iMOW®" e através de padrões de luz vermelha no robô cortador de relva ou na estação de carga.

Para eliminar falhas, proceder da seguinte forma:
► Seguir as instruções dadas na aplicação "MY iMOW®".
ou
► Premir a tecla de pressão "CADEADO" no painel de comando e seguir as instruções de voz.

Falha	Faixas luminosas no robô cortador de relva ou na estação de carga	Causa	Solução
O robô cortador de relva interrompe a configuração da função de equipa.	A faixa luminosa pisca 2 vezes a vermelho.	Já existem configurações no robô cortador de relva que interferem com a função de equipa.	► Repor as definições padrão do robô cortador de relva na aplicação "MY iMOW®".
		A sequência para a configuração da função de equipa não foi respeitada.	► Repor as definições padrão de todos os robôs cortadores de relva na aplicação "MY iMOW®". ► Configurar a função de equipa na sequência descendente, 🕮 5.7.2.
		Existe alguma falha no fio metálico limitador ou no fio-guia.	► Assegurar-se de que o fio metálico limitador e o fio-guia não estão danificados. ► Assegurar-se de que o fio metálico limitador e o fio-guia estão ligados corretamente à estação de carga, 🕮 5.6.1. ► Assegurar-se de que o fio metálico limitador e o fio-guia estão ligados corretamente ao conector com fio, 🕮 5.5.1.
		A proteção por PIN está ativada no robô cortador de relva.	► Desativar a proteção por PIN na aplicação "MY iMOW®".
O robô cortador de relva para quando está a		A bateria está descarregada.	► Assegure-se de que o fio metálico limitador não excede o comprimento máximo, 🕮 17.1. ► Otimizar a colocação do fio-guia.

Falha	Faixas luminosas no robô cortador de relva ou na estação de carga	Causa	Solução
regressar à estação de carga.			► Instalar mais um fio-guia na superfície de corte. ► Levar o robô cortador de relva manualmente para a estação de carga. ► Se for possível: numa superfície de corte com piso inclinado, implementar a estação de carga na parte inferior da inclinação.
O robô cortador de relva não inicia o processo de corte conforme seria de esperar.	Faixas luminosas acendem-se a azul.	O robô cortador de relva está a executar uma reinicialização do sistema.	► Esperar até a reinicialização estar concluída. A seguir, o robô cortador de relva inicia o processo de corte automaticamente.
	Faixas luminosas acendem-se a vermelho. LED na estação de carga acende-se a vermelho.	Existe alguma falha no fio metálico limitador ou no fio-guia.	► Assegurar-se de que o fio metálico limitador e o fio-guia não estão danificados. ► Assegurar-se de que o fio metálico limitador e o fio-guia estão ligados corretamente à estação de carga. ► Assegurar-se de que o fio limitador e o fio-guia estão ligados corretamente à peça de união para fios. ► Seguir as instruções dadas na aplicação "MY iMOW®".
O robô cortador de relva não está a ser carregado.	Faixas luminosas acendem-se a vermelho. LED na estação de carga acende-se a vermelho.	Existe uma falha no robô cortador de relva, na bateria, na fonte de alimentação ou na estação de carga.	► Assegurar-se de que os contactos de carregamento na estação de carga e no robô cortador de relva estão limpos. ► Seguir as instruções dadas na aplicação "MY iMOW®". ► Se a falha subsistir: não continuar a tentar carregar o robô cortador de relva, retirar a ficha da linha de conexão da tomada e consultar um concessionário especializado STIHL.

17 Dados técnicos

17.1 Robô cortador de relva STIHL iMOW® 7.0 PRO

Dados técnicos

– Largura de corte: 28 cm
– Altura de corte - elétrico: 20 mm até 60 mm
– Velocidade de rotação do disco de lâminas: 2400 rpm
– Velocidade de corte: 0,5 m/s
– Dimensões:
  – Altura: 291 mm
  – Largura: 525 mm
  – Comprimento: 705 mm
– Peso: 16 kg
– Classe de proteção: III
– Grau de proteção: IP56
– Área·relvada·a·cortar máxima (com um único robô cortador de relva): 5000 m²
– Área·relvada·a·cortar máxima (com equipa de 2 robôs cortadores de relva): 5500 m²
– Área·relvada·a·cortar máxima (com equipa de 3 robôs cortadores de relva): 8000 m²
– Tempo de atividade 1000 m² (com um único robô cortador de relva e por semana) [20]: 20 h
– Comprimento máximo do fio metálico limitador em áreas relvadas a cortar ≤ 5000 m²: 850 m
– Comprimento máximo do fio metálico limitador em áreas relvadas a cortar ≥ 5000 m²: 460 m
– Inclinação máxima: 45%

Bluetooth®

– Ligação de dados: Bluetooth® 5.1. O dispositivo móvel tem de ser compatível com Blue-

[20]Em condições ideais (poucos obstáculos, geometria simples e inclinações pouco acentuadas no jardim, crescimento moderado da relva)

tooth® Low Energy 5.0 e suportar Generic Access Profile (GAP).
– Banda de frequência: banda ISM 2,4 GHz
– Potência de transmissão máxima irradiada: 1 mW
– Alcance do sinal: aprox. 10 m. A intensidade do sinal depende das condições ambientais e do dispositivo móvel. O alcance pode variar consideravelmente de acordo com as condições exteriores, incluindo o aparelho recetor usado. O alcance pode diminuir claramente no interior de espaços fechados e devido a barreiras metálicas (por exemplo, paredes, estantes, estojos).
– Requisitos do sistema operativo do dispositivo móvel: ver info.myimow.stihl.com

Rede sem fios (WiFi)
– Norma de rede: IEEE 802.11b/g/n
– Banda de frequência: 2,4 GHz
– Potência de transmissão máxima irradiada: 100 mW

Ligação de comunicações móveis
– Formato do cartão SIM: eSIM
– Bandas de frequência
  – LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  – UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  – GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
– Potência de transmissão máxima irradiada: 2 W
– Volume de dados médio por mês: consultar FAQ em support.stihl.com

Ficha técnica da rede
Comunicação com a plataforma IoT STIHL
– Interface: rede sem fios (WiFi), ligação de comunicações móveis
– Protocolo e porta: MQTT via TCP (8883)
Configuração da rede
– Interface: rede sem fios (WiFi), ligação de comunicações móveis
– Protocolo e porta: DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)
Comunicação com a aplicação "MY iMOW®"
– Interface: Bluetooth® Low Energy
– Protocolo e porta: proprietário via GATT
Sincronização da data/hora
– Interface: rede sem fios (WiFi), ligação de comunicações móveis
– Protocolo e porta: NTP via TCP/UDP (123)
Resolução de nomes de domínios e de endereços
– Interface: rede sem fios (WiFi), ligação de comunicações móveis
– Protocolo e porta: DNS via TCP/UDP (53)
Atualização OTA, verificação do estado online do robô cortador de relva, comunicação com a plataforma IoT STIHL
– Interface: rede sem fios (WiFi), ligação de comunicações móveis
– Protocolo e porta: HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Dados dos sensores
Recetor de dados de posição/sensor GNSS
– Dados de localização (longitude, latitude, altura)

17.2 Lâminas
– Quantidade de lâminas: 3

17.3 Akku STIHL AAI

A bateria encontra-se incorporada no robô cortador de relva e só pode ser desmontada por um concessionário especializado STIHL.
– Tecnologia da bateria: iões de lítio
– Tensão: 36 V
– Capacidade em Ah: ver placa de identificação
– Quantidade de energia em Wh: ver placa de identificação
– Peso em kg: ver placa de identificação

17.4 Estação de carga e fonte de alimentação

Estação de carga
– Classe de proteção: III
– Grau de proteção: IPX5
– Peso: 4,0 kg
– Fio limitador e fio-guia
  – Tensão: 42 V CC
  – Banda de frequências: 1,4 kHZ até 20 kHz

Fonte de alimentação
– Versões dependentes do mercado:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Peso: 2,0 kg
– Tensão nominal: ver placa de identificação
– Frequência: ver placa de identificação
– Potência nominal: ver placa de identificação
– Corrente de carga: ver placa de identificação
– Classe de proteção: II
– Grau de proteção: IP 67

17.5 Linhas de extensão

Quando é usada uma linha de extensão, os seus fios devem apresentar, no mínimo, as seguintes secções transversais em função da tensão e do comprimento da linha de extensão:

Se a tensão nominal na placa de identificação estiver entre 220 V e 240 V:
– Comprimento do cabo até 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– Comprimento do cabo 20 m a 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Se a tensão nominal na placa de identificação estiver entre 100 V e 127 V:
– Comprimento do cabo até 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– Comprimento do cabo 10 m a 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Limites de temperatura

ATENÇÃO

- A bateria dentro do robô cortador de relva não está protegida contra todas as influências ambientais. A bateria pode incendiar-se ou explodir caso seja sujeita a determinadas influências ambientais. As pessoas podem sofrer ferimentos graves e podem ocorrer danos materiais.
  - ► Não carregar a bateria a temperaturas inferiores a + 5 °C ou superiores a + 40 °C.
  - ► Não utilizar o robô cortador de relva a temperaturas inferiores a + 5 °C ou superiores a + 40 °C.
  - ► Não utilizar a estação de carga e a fonte de alimentação a temperaturas inferiores + 5 °C ou superiores a + 40 °C.
  - ► Não guardar o robô cortador de relva a temperaturas inferiores a 0 °C ou superiores a + 40 °C.
  - ► Não guardar a estação de carga e a fonte de alimentação a temperaturas inferiores - - 20 °C ou superiores a + 60 °C.

17.7 Intervalos de temperatura recomendados

Para assegurar a plena capacidade da bateria incorporada no robô cortador de relva, da estação de carga e da fonte de alimentação, respeitar os seguintes intervalos de temperatura:
– Carregamento: + 5 °C até + 40 °C
– Utilização: + 5 °C até + 40 °C
– Armazenamento do robô cortador de relva: + 0 °C até + 40 °C
– Armazenamento da estação de carga e da fonte de alimentação: - 20 °C até + 60 °C

A capacidade pode ser reduzida se a bateria for carregada, utilizada ou guardada fora dos intervalos de temperatura recomendados.

17.8 Valores sonoros

O valor K para o nível da potência sonora é de 2 dB(A).
– Nível de potência acústica medido de acordo com a 2000/14 CE: 59 dB(A).
– Nível de potência acústica garantido de acordo com a norma 2000/14 CE: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH designa um decreto CE para registar, avaliar e autorizar produtos químicos.

Informações para cumprir o decreto REACH podem ser consultadas no site www.stihl.com/reach .

18 Peças de reposição e acessórios

18.1 Peças de reposição e acessórios

Estes símbolos identificam peças de reposição originais da STIHL e acessórios originais da STIHL.

A STIHL recomenda a utilização de peças de reposição originais da STIHL e acessórios originais da STIHL.

Peças de reposição e acessórios de outros fabricantes não podem ser avaliados pela STIHL quanto a fiabilidade, segurança e adequação apesar do constante acompanhamento omercado e a STIHL não se pode responsabilizar pela sua utilização.

As peças de reposição originais da STIHL e os acessórios originais da STIHL estão disponíveis num revendedor especializado da STIHL.

19 Colocação fora de serviço e eliminação

19.1 Colocar o robô cortador de relva fora de serviço

O robô cortador de relva está ligado à conta STIHL pessoal, a dispositivos móveis e a redes sem fio privadas (WiFi). Por motivos de segurança, é conveniente que todas as ligações sejam desconectadas e os dados pessoais apa-

gados antes de eliminar, vender ou emprestar o robô cortador de relva.
- ► Repor as definições de fábrica do robô cortador de relva com a aplicação "MY iMOW®". As respetivas palavras-passe associadas e os dispositivos conectados serão eliminados.
- ► Remover o robô cortador de relva da conta de utilizador usando a aplicação "MY iMOW®".

19.2 Eliminação do robô cortador de relva

É possível obter informações sobre a eliminação junto da administração local ou num concessionário especializado STIHL.

Uma eliminação incorreta pode causar danos à saúde e ao ambiente.

O robô cortador de relva possui uma bateria incorporada, que deve ser eliminada em separado.
- ► O robô cortador de relva deve ser eliminado por um concessionário especializado STIHL. O concessionário especializado STIHL tratará da eliminação separada da bateria e do robô cortador de relva.
- ► Entregar os produtos STIHL, incluindo a embalagem, de acordo com as normas locais, num local de recolha adequado para valorização de resíduos.
- ► Não eliminar juntamente com o lixo doméstico.

20 Declaração de conformidade CE

20.1 Robô cortador de relva STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Alemanha

declara, sob sua inteira responsabilidade, que
– Tipologia: robô cortador de relva
– Marca: STIHL
– Tipo: iMOW® 7.0 PRO
– Identificação de série: IA01

e
– Tipologia: estação de carga
– Marca: STIHL
– Tipo: estação de carga
– Identificação de série: IA01

está em conformidade com todas as disposições aplicáveis das diretivas 2006/42/CE, 2011/65/UE, 2006/66/CE, 2014/53/UE , e foi desenvolvido e fabricado de acordo com as versões das seguintes normas válidas na data de fabrico: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Organismo notificado responsável: a VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, n.º 0366, verificou a conformidade de acordo com o disposto no Anexo III Módulo B da Diretiva 2014/53/UE e emitiu o seguinte certificado de exame UE de tipo: 40055521.

A documentação técnica está guardada no departamento de autorização de produtos da ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

O ano de fabrico, o país de produção e o número da máquina estão indicados no robô cortador de relva.

Waiblingen, 16/02/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 Declaração de conformidade UKCA

21.1 Robô cortador de relva STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Alemanha

declara, sob sua inteira responsabilidade, que
– Tipologia: robô cortador de relva
– Marca: STIHL
– Tipo: iMOW® 7.0 PRO
– Identificação de série: IA01

e
– Tipologia: estação de carga
– Marca: STIHL
– Tipo: estação de carga
– Identificação de série: IA01

está em conformidade com todas as disposições aplicáveis dos regulamentos do Reino Unido The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 e foi desenvolvido e fabricado de acordo com as versões das seguintes normas válidas na data de fabrico: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

O período para atualizações de segurança é de 24 meses.

A documentação técnica está guardada na ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

O ano de fabrico, o país de produção e o número da máquina estão indicados no robô cortador de relva.

Waiblingen, 29/04/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Endereços

www.stihl.com

23 Software Open Source

23.1 Software Open Source

Este produto contém software Open Source protegido por direitos de autor, que foi publicado pelos respetivos autores sob determinadas condições de licenciamento, como por ex. a "GNU General Public License" (GPL), a "GNU Lesser General Public License" (LGPL), a "Apache License" ou outras licenças similares. Se o presente manual de instruções contiver avisos de direitos de autor, termos e condições de utilização ou condições de licenciamento contrários ao estipulado numa licença Open Source aplicável, estes não serão aplicáveis. A utilização e a divulgação do software Open Source contido regem-se exclusivamente pelas disposições da respetiva licença Open Source. Na medida em que a respetiva licença lhe confere o direito ao código-fonte desse software e/ou a outros dados adicionais, poderá recebê-los de nós durante um período de três anos após a nossa última entrega do produto e, caso os termos e condições de licenciamento assim o exijam, enquanto disponibilizarmos aos clientes suporte para o produto. Para lhe fornecermos o código-fonte correspondente completo, poderá enviar a sua solicitação indicando o nome do produto, o número de série e a versão do respetivo software para o seguinte endereço: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Reservamo-nos o direito de lhe cobrar os custos do suporte de dados e os custos de envio. Para mais informações, consulte o site: opensource.stihl.com

Содержание

1 Предисловие....611
2 Информация к данному руководству по эксплуатации....611
3 Обзор....612
4 Указания по технике безопасности....614
5 Использование робота-газонокосилки в группе....624
6 Использование робота-газонокосилки как отдельного прибора....638
7 Блокировка интерфейса радиосвязи Bluetooth®....662

Перевод оригинального руководства по эксплуатации 0000011125_005_RUS
Напечатано на отбеленной бумаге не содержащей хлора. Бумага подлежит вторичной переработке.
© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025 0458-036-9801-A. VA3 A25.

8 Световой режим на роботе-газонокосилке и док-станции.....662
9 Управление роботом-газонокосилкой и его настройка.....663
10 Останов робота-газонокосилки и активация блокировки устройства..... 665
11 Транспортировка.....666
12 Хранение.....666
13 Очистка..... 668
14 Техническое обслуживание и замена лезвий..... 668
15 Ремонт.....670
16 Устранение неисправностей..... 671
17 Технические данные 672
18 Запасные части и принадлежности 675
19 Вывод из эксплуатации и утилизация..675
20 Сертификат соответствия ЕС..... 675
21 Адреса.....676
22 Программное обеспечение Open Source 676

1 Предисловие

Уважаемый клиент,

мы рады, что вы выбрали изделие STIHL. Мы разрабатываем и производим продукцию высочайшего качества, соответствующую потребностям наших клиентов. Наша продукция обеспечивает высокую надежность даже при экстремальных нагрузках.

STIHL – это и высочайшее качество обслуживания. Наши представители всегда готовы провести для вас компетентную консультацию и инструктаж, а также обеспечить всестороннюю техническую поддержку.

Компания STIHL безоговорочно проводит политику бережного и ответственного отношения к природе. Данное руководство по эксплуатации предназначено для содействия вам в безопасной и экологически благоприятной эксплуатации изделия STIHL в течение всего длительного срока службы.

Мы благодарим вас за доверие и желаем приятных впечатлений от вашего нового изделия STIHL.

д-р Николас Штиль

ВАЖНО! ПЕРЕД ПРИМЕНЕНИЕМ ОЗНАКОМИТЬСЯ И СОХРАНИТЬ.

2 Информация к данному руководству по эксплуатации

2.1 Действующие документы

Действуют местные правила техники безопасности.

- ► В дополнение к настоящей инструкции по эксплуатации прочесть, усвоить и сохранить следующие документы:
  - – информацию по технике безопасности для аккумуляторов STIHL и изделий со встроенным аккумулятором: www.stihl.com/safety-data-sheets.

Дополнительную информацию о роботе-газонокосилке STIHL и совместимых с ним принадлежностях, а также наиболее часто задаваемые вопросы можно найти по ссылкам support.stihl.com, info.myimow.stihl.com или узнать у дилера STIHL.

Словесный знак Bluetooth® и символы (логотипы) Bluetooth® являются зарегистрированными товарными знаками и собственностью компании Bluetooth SIG, Inc. Любое применение этого словесного знака и символов компанией STIHL осуществляется по лицензии.

Робот-газонокосилка оборудован интерфейсом радиосвязи Bluetooth®, беспроводным интерфейсом и интерфейсом мобильной связи. Соблюдайте местные ограничения по применению (например, в самолетах или больницах).

2.2 Маркировка предупредительных надписей в тексте

ОПАСНОСТЬ

- Указывает на возможные опасности, которые ведут к тяжелым травмам или смерти.
  - ► Описанные меры помогут предотвратить тяжелые травмы или смерть.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Указывает на возможные опасности, которые могут привести к тяжелым травмам **или смерти**.
  - ► Описанные меры помогут предотвратить тяжелые травмы или смерть.

УКАЗАНИЕ

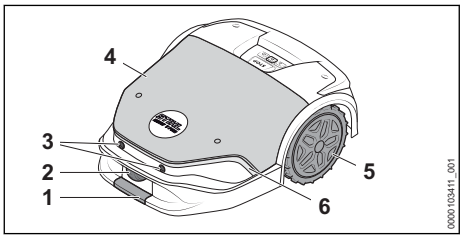
- Указывает на возможные опасности, которые могут привести к возникновению материального ущерба.
  - ► Описанные меры помогут избежать возникновения материального ущерба.

2.3 Символы в тексте

Данный символ указывает на главу в данной инструкции по эксплуатации.

3 Обзор

3.1 Робот-газонокосилка



1 Ручка спереди
Поднятие и транспортировка робота-газонокосилки должны осуществляться при одновременном использовании передней и задней ручек.

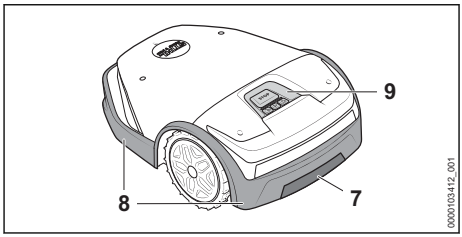
2 Зарядные контакты
Зарядные контакты позволяют соединить робот-газонокосилку с док-станцией.

3 Ультразвуковые датчики
Ультразвуковые датчики распознают препятствия.

4 Кожух
Кожух подпружинен, а благодаря датчику на бампере распознаются препятствия в зоне косьбы.

5 Приводные колеса
Приводные колеса приводят в движение робот-газонокосилку.

6 Светящаяся полоска
Светящаяся полоска указывает на состояние робота-газонокосилки.

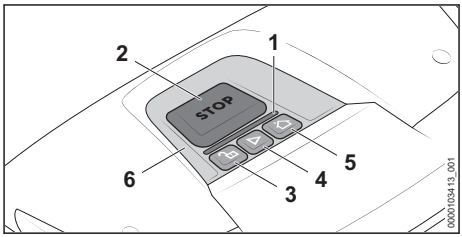


7 Задняя ручка
Поднятие и транспортировка робота-газонокосилки должны осуществляться при одновременном использовании передней и задней ручек.

8 Защитная планка
Защитная планка защищает пользователя от вылетающих вверх на высокой скорости предметов и от контакта с лезвиями.

9 Панель управления
Панель управления имеет кнопки и датчик дождя.

3.2 Панель управления



1 Светящаяся полоска
Светящаяся полоска указывает на состояние робота-газонокосилки и на то, какую комбинацию клавиш следует нажать для выполнения определенного действия.

2 Кнопка «СТОП»
Кнопка «СТОП» останавливает робот-газонокосилку и косилочный механизм. Кнопка также служит для активации блокировки устройства.

3 Кнопка «ЗАМОК»
С помощью этой кнопки выполняется разблокировка робота-газонокосилки в сочетании с комбинацией кнопок.

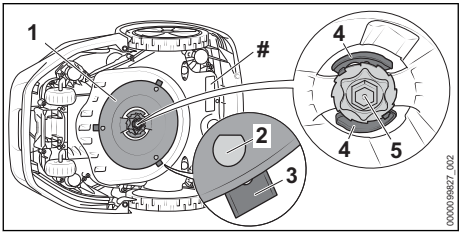
4 Кнопка «СТАРТ»
С помощью этой кнопки включается режим косьбы.

5 Кнопка «ДОМОЙ»
Данная кнопка позволяет возвращать робот-газонокосилку обратно на док-стан-

цию или прерывать текущее задание, если робот-газонокосилка находится на док-станции.

6 Датчик дождя
Датчик дождя реагирует на влагу. В зависимости от настроек робот-газонокосилка может учитывать погодные условия в плане косьбы.

3.3 Косилочный механизм



1 Дисковый нож
Дисковый нож служит для крепления лезвий.

2 L-образный палец
L-образные пальцы служат для закрепления лезвий.

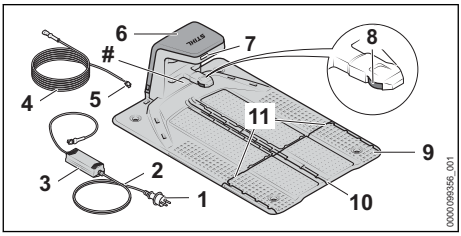
3 Лезвия
Лезвия скашивают траву.

4 Рычаг
Рычаги фиксируются гайками.

5 Гайка
Гайка фиксирует дисковый нож.

 # Заводская табличка с серийным номером

3.4 Док-станция и блок питания



1 Штепсельная вилка
Штепсельная вилка соединяет кабель питания с розеткой.

2 Кабель подключения
Кабель подключения соединяет блок питания со штепсельной вилкой.

3 Блок питания
Блок питания снабжает док-станцию электроэнергией.

4 Зарядный кабель
Зарядный кабель соединяет блок питания с док-станцией.

5 Штекер
Штекер соединяет зарядный кабель с док-станцией.

6 Кожух
Док-станция закрыта кожухом, который защищает находящуюся внутри электронику.

7 Светодиод
Светодиод указывает на состояние док-станции.

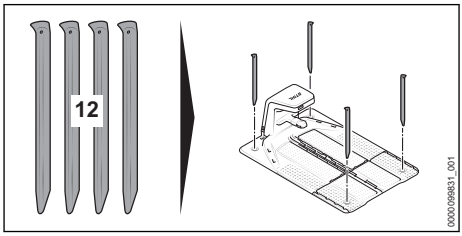
8 Зарядные контакты
Зарядные контакты позволяют соединить док-станцию с роботом-газонокосилкой.

9 Нижняя плита
Нижняя плита является основанием док-станции.

10 Кабельный канал
В кабельном канале, расположенном по центру, проложен направляющий кабель.

11 Кабельный канал
В боковых кабельных каналах проложен ограничительный провод.

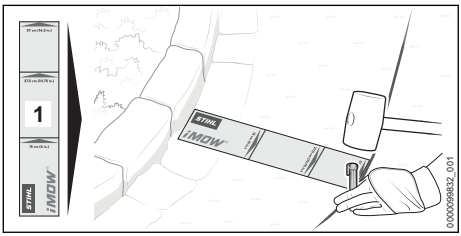
 # Заводская табличка с серийным номером



12 Грунтовой гвоздь
Четыре грунтовых гвоздя соединяют док-станцию с грунтом.

3.5 iMOW® Ruler и установочный комплект

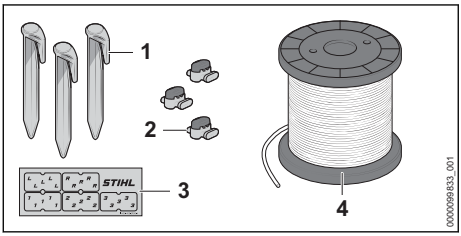
iMOW® Ruler



1 **iMOW® Ruler**
Ruler облегчает прокладку проводов и служит для соблюдения корректного расстояния.

Установочный комплект

Установочный комплект необходим для ввода робота-газонокосилки в эксплуатацию и не включен в комплект поставки робота-газонокосилки. Для разных размеров сада представлены соответствующие установочные комплекты в качестве принадлежностей.



1 **Фиксирующий гвоздь**
Фиксирующий гвоздь фиксирует ограничительный провод и направляющий кабель на земле.

2 **Соединитель провода**
Соединитель провода служит для соединения выводов проводов.

3 **Кабельные маркеры**
Кабельные маркеры служат для маркировки выводов проводов внутри док-станции. Маркеры облегчают распределение выводов проводов при подключении их к корректным клеммам.

4 **Проволочное кольцо**
Проволочное кольцо необходимо для прокладки ограничительного провода и направляющего кабеля.

3.6 Символы

На роботе-газонокосилке, док-станции, блоке питания или встроенном аккумуляторе могут встречаться символы, которые означают следующее:

Данным символом обозначен диаметр дискового ножа.

Данный символ указывает направление разблокировки ножедержателя при замене лезвий.

Данный символ указывает направление блокировки ножедержателя при замене лезвий.

Класс защиты 2, с двойной изоляцией.

Не утилизировать изделие вместе с бытовыми отходами.

Значение рядом с символом представляет собой энергоемкость аккумулятора согласно спецификации изготовителя ячеек. Реальная энергоемкость при эксплуатации ниже.

1 светодиод светится красным светом. Аккумулятор перегрелся или переохладился.

Мигают 4 красных светодиода. Аккумулятор неисправен.

4 Указания по технике безопасности

4.1 Предупреждающие символы

Предупреждающие символы на роботе-газонокосилке, док-станции, блоке питания или встроенном аккумуляторе означают следующее:

Соблюдать меры предосторожности и правила техники безопасности.

Прочесть, усвоить и сохранить инструкцию по эксплуатации.

Следовать правилам техники безопасности и мерам предосторожности в отношении вылетающих на высокой скорости предметов.

Соблюдать безопасное расстояние.

Не прикасаться к вращающемуся дисковому ножу.

Не взбираться и не садиться на робот-газонокосилку.

Выключать робот-газонокосилку перед транспортировкой, хранением, очисткой, техническим обслуживанием, ремонтом или при изменениях в работе и активировать блокировку устройства.

Дети не должны находиться рядом с роботом-газонокосилкой и зоной косьбы.

Животные не должны находиться рядом с роботом-газонокосилкой и зоной косьбы.

Не погружать аккумулятор в жидкости.

Беречь аккумулятор от воздействия высоких температур и огня.

4.2 Применение по назначению

Робот-газонокосилка STIHL iMOW® 7.0 PRO служит для скашивания и мульчирования травы.

Док-станция STIHL и поставляемый в комплекте блок питания DM210X-420X заряжают робота-газонокосилку STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Робота-газонокосилку, док-станцию и блок питания можно использовать во время дождя.

В качестве источника электроэнергии для робота-газонокосилки служит аккумулятор STIHL AAI. Аккумулятор встроен в робота-газонокосилку и может быть извлечен только дилером STIHL.

Настраивать робота-газонокосилку и управлять им можно посредством приложения MY iMOW® или портала STIHL connected. Объем функций на портале STIHL connected ограничен по сравнению с объемом функций в приложении MY iMOW®.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Использование док-станций, блоков питания и аккумуляторов, не разрешенных компанией STIHL для робота-газонокосилки, может привести к возгоранию и взрыву. Возможны тяжелые или смертельные травмы, а также материальный ущерб.
  - ► Использовать робота-газонокосилку со встроенным аккумулятором STIHL AAI.
  - ► Заряжать робота-газонокосилку STIHL iMOW® 7.0 PRO с помощью док-станции STIHL и блока питания DM210X-420X.
- Применение робота-газонокосилки, аккумулятора или блока питания не по назначению может привести к тяжелым или смертельным травмам и материальному ущербу.
  - ► Использовать робота-газонокосилку, док-станцию и блок питания, как описано в инструкции по эксплуатации.

4.3 Требования к пользователю

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Пользователи, не прошедшие инструктаж, могут не понять или неправильно оценить риски эксплуатации робота-газонокосилки, док-станции и блока питания. Это чревато тяжелыми травмами или летальным исходом для пользователя или других лиц.

  - ► Прочесть, усвоить и сохранить инструкцию по эксплуатации.
  - ► Если робот-газонокосилка, док-станция или блок питания передается другому лицу, следует также передать в комплекте инструкцию по эксплуатации.
  - ► Убедиться в том, что пользователь соответствует следующим требованиям.
    - – Пользователь находится в отдохнувшем состоянии.
    - – Физические, сенсорные и умственные способности пользователя позволяют ему использовать робот-газонокосилку, док-станцию и блок питания. Если пользователь обладает ограниченными физическими, сенсорными или умственными способностями к управлению устройством, он может использовать робот-газонокосилку только под наблюдением ответственного лица или руководствуясь его указаниями. Сюда также относятся все работы, выполняемые с помощью робота-газонокосилки, на роботе-газонокосилке, на док-станции, блоке питания, зарядном кабеле, направ-

ляющем кабеле и ограничительном проводе.
– Пользователь может распознавать и правильно оценивать риски при эксплуатации робота-газонокосилки, док-станции и блока питания.
– Пользователь достиг совершеннолетия или находится на профессиональном обучении под наблюдением согласно государственным предписаниям.
– Пользователь получил инструктаж от дилера STIHL или другого компетентного лица перед тем, как впервые использовать робот-газонокосилку, док-станцию и блок питания.
– Пользователь не находится под воздействием алкогольных, наркотических веществ или медицинских препаратов.
– При установке робота-газонокосилки, управлении им, его очистке, выполнении технического обслуживания и транспортировке необходимо сохранять равновесие, занимать устойчивое положение и не бегать.
– Понятия «управление», «использование» и «эксплуатация» включают все работы, выполняемые на роботе-газонокосилке, док-станции, блоке питания, зарядном кабеле, направляющем кабеле, ограничительном проводе и любых принадлежностях iMOW®.

► В случае неясностей обратиться к дилеру STIHL.

4.4 Одежда и оснащение

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- В процессе прокладки ограничительного провода или направляющего кабеля и при фиксации док-станции из-за вбивания в землю фиксирующих штифтов или крюков может произойти выброс предметов на высокой скорости. Возможно травмирование пользователя.
  ► Надевайте плотно прилегающие защитные очки. Подходящие защитные очки прошли испытания в соответствии со стандартом EN 166 или согласно национальным предписаниям и доступны в продаже с соответствующей маркировкой.
  ► Носить рабочие перчатки из прочного материала.
- Во время косьбы существует вероятность выброса предметов с высокой скоростью. Возможно травмирование пользователя.
  ► В процессе косьбы:
  – Носить длинные брюки из прочного материала.
  – Носить прочную, закрытую обувь с рифленой подошвой.
- Несоответствующая одежда может запутаться в ветках, кустах и попасть в робот-газонокосилку. Пользователи без подходящей одежды могут получить тяжелые травмы.
  ► Носить плотно прилегающую одежду.
  ► Снять шарфы и украшения.
- Во время чистки, технического обслуживания или транспортировки возможен контакт пользователя с лезвиями. Возможно травмирование пользователя.
  ► Носить рабочие перчатки из прочного материала.
- При ношении неподходящей обуви пользователь может поскользнуться. Возможно травмирование пользователя.
  ► В процессе косьбы: носить прочную, закрытую обувь с рифленой подошвой.

4.5 Рабочая зона и окружающее пространство

4.5.1 Робот-газонокосилка и зона косьбы

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Посторонние лица, дети и животные могут не понять и неправильно оценить опасности, связанные с роботом-газонокосилкой и выбросом предметов. Посторонние лица, дети и животные могут получить тяжелые травмы, возможен также материальный ущерб.

► Не подпускайте близко к зоне косьбы посторонних лиц, детей и животных в процессе скашивания травы.
► Если робот-газонокосилка используется в общедоступной зоне, то следует оградить зону косьбы и установить таблички с предупреждающим текстом «Осторожно! Автоматическая газонокосилка! Не подпускать детей и животных, следить за ними!» . Соблюдать местные предписания.
► Не позволять детям играть с роботом-газонокосилкой.
► С помощью ограничительного провода обозначить зону косьбы так, как описано

в данной инструкции по эксплуатации. Участки, на которые нельзя заезжать или которые не нужно косить, необходимо отделить от зоны косьбы с помощью ограничительного провода.
- ► Не эксплуатировать робот-газонокосилку на участках с гравием или щебнем.

- Люди могут споткнуться об ограничительный провод, направляющий кабель или фиксирующие штифты. Это может привести к травмам и материальному ущербу.
  - ► Прокладывать ограничительный провод и направляющий кабель по поверхности земли или уложить их в землю с помощью кабелеукладочной машины.
  - ► Фиксирующие штифты полностью вбивать в землю.
- Если в зоне косьбы выполняются работы с применением садового инструмента или приборов, велика вероятность задеть ограничительный провод, направляющий кабель или фиксирующие штифты и повредить их. Существует вероятность выброса предметов с высокой скоростью. Это может привести к травмам и материальному ущербу.
  - ► Не выполнять работы в зоне расположения ограничительного провода или направляющего кабеля с использованием садового инструмента или прибора.
- Электрические узлы робота-газонокосилки могут искрить. В легковоспламеняющейся или взрывоопасной среде искры могут стать причиной пожара и взрыва. Возможны тяжелые или смертельные травмы, а также материальный ущерб.
  - ► Не эксплуатировать робот-газонокосилку в легковоспламеняющихся и взрывоопасных средах.
- Вследствие плохих погодных условий может произойти повреждение робота-газонокосилки или в зоне косьбы могут оказаться посторонние предметы. Робот-газонокосилка не будет находиться в безопасном состоянии, в процессе скашивания травы может произойти выброс предметов. Возможны тяжелые или смертельные травмы, а также материальный ущерб.
  - ► После непогоды необходимо проверить состояние робота-газонокосилки — оно должно соответствовать нормам безопасности.
  - ► Проверить состояние зоны косьбы, удалить предметы из зоны косьбы.

4.5.2 Аккумулятор

Аккумулятор встроен в робота-газонокосилку и может быть извлечен только дилером STIHL.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Посторонние лица, дети и животные могут не понять и неправильно оценить опасности, связанные с аккумулятором. Посторонние лица, дети и животные могут получить тяжелые травмы.
  - ► Не подпускайте близко посторонних лиц, детей и животных.
  - ► Не оставлять аккумулятор без присмотра.
  - ► Не допускать игры детей с аккумулятором.
- Аккумулятор не защищен от всех внешних воздействий. При определенных внешних воздействиях аккумулятор может загореться, взорваться или получить необратимые повреждения. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.

  - ► Беречь аккумулятор от воздействия высоких температур и огня.
  - ► Не бросать аккумулятор в огонь.
  - ► Запрещается заряжать, использовать и хранить аккумулятор в условиях, не отвечающих указанным ограничениям по температуре, 🕮 17.6.

  - ► Не погружать аккумулятор в жидкости.
  - ► Хранить аккумулятор вдали от мелких металлических предметов.
  - ► Не подвергать аккумулятор воздействию высокого давления.
  - ► Не подвергать аккумулятор воздействию микроволн.
  - ► Предохранять аккумулятор от химических веществ и солей.

4.5.3 Док-станция и блок питания

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Посторонние лица, дети и животные могут не понять и неправильно оценить опасности, связанные с док-станцией, блоком питания и электрическим током. Посторонние лица, дети и животные могут получить тяжелые или смертельные травмы.
  - ► Не подпускайте близко посторонних лиц, детей и животных.

- ► Не допускать игры детей с док-станцией и блоком питания.

- Док-станция и блок питания не защищены от всех внешних воздействий. При определенных внешних воздействиях на док-станцию и блок питания они могут загореться или взорваться. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.
  - ► Не эксплуатировать док-станцию и блок питания в легковоспламеняющихся и взрывоопасных средах.
  - ► Запрещается использовать и хранить док-станцию и блок питания в условиях, не отвечающих указанным ограничениям по температуре, 🕮 17.6.
  - ► Перед грозой или при угрозе удара молнией необходимо отключить блок питания от сети.
  - ► После непогоды необходимо проверить состояние док-станции и блока питания — оно должно соответствовать стандартам безопасности.
- Люди могут споткнуться о док-станцию, зарядный кабель, блок питания или кабель подключения. Люди могут получить травмы, при этом также может произойти повреждение док-станции, зарядного кабеля, блока питания или кабеля подключения.
  - ► Док-станцию и блок питания необходимо устанавливать таким образом, чтобы они были хорошо видны.
  - ► Кабель питания и зарядный кабель должны лежать ровно на земле.
- Под воздействием прямых солнечных лучей корпус блока питания может сильно нагреваться. Пользователь может получить ожоги.

- ► Не прикасаться к горячему корпусу блока питания.

4.6 Безопасное состояние

4.6.1 Робот-газонокосилка

Робот-газонокосилка находится в безопасном состоянии при выполнении следующих условий.

– Робот-газонокосилка не поврежден.
– Органы управления исправны, и в их конструкцию не вносились изменения.
– Лезвия установлены верно и не повреждены.
– Используются оригинальные принадлежности STIHL для данного робота-газонокосилки.
– Принадлежности установлены надлежащим образом.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- В небезопасном состоянии узлы не могут работать надлежащим образом, и предохранительные устройства могут выйти из строя. Это может стать причиной тяжелых травм или летального исхода.
  - ► Использовать неповрежденный и исправный робот-газонокосилку.
  - ► Не изменять конструкцию робота-газонокосилки.
  - ► Если панель управления не работает: не эксплуатировать робот-газонокосилку.
  - ► Устанавливать только оригинальные принадлежности STIHL для данного робота-газонокосилки.
  - ► Устанавливать лезвия в соответствии с описанием в настоящей инструкции по эксплуатации.
  - ► Устанавливать принадлежности в соответствии с описанием в настоящей инструкции по эксплуатации или в инструкции по эксплуатации принадлежностей.
  - ► Не помещать предметы в отверстия робота-газонокосилки.
  - ► Не соединять зарядные контакты с металлическими предметами — это может привести к короткому замыканию.
  - ► Замените изношенные или поврежденные указательные таблички.
  - ► В случае неясностей обратиться к дилеру STIHL.

4.6.2 Косилочный механизм

Косилочный механизм находится в безопасном состоянии, если соблюдены следующие условия.

– Лезвия, дисковый нож, ножедержатель, рычаг и гайка не повреждены.
– Индикаторы износа на дисковом ноже не обнаружены.
– L-образные пальцы на дисковом ноже изношены не больше чем наполовину.
– Лезвия не деформированы.
– Лезвия правильно установлены.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- В небезопасном состоянии части лезвий могут отделяться и отлетать в сторону. Это может привести к тяжелым травмам.

- ► Необходимо использовать в работе неповрежденные лезвия, неповрежденный дисковый нож, ножедержатель, рычаг и неповрежденную гайку.
- ► Если обнаружены индикаторы износа и образовались отверстия: заменить косилочный механизм.
- ► Если L-образные пальцы на дисковом ноже изношены больше чем наполовину: заменить косилочный механизм.
- ► Необходимо правильно устанавливать лезвия.
- ► В случае неясностей обратиться к дилеру STIHL.

4.6.3 Аккумулятор

Аккумулятор встроен в робота-газонокосилку и может быть извлечен только дилером STIHL.
Аккумулятор находится в безопасном состоянии при выполнении следующих условий.
– Аккумулятор не поврежден.
– Аккумулятор чистый и сухой.
– Аккумулятор находится в рабочем состоянии и его конструкция не подвергалась изменениям.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- В небезопасном состоянии аккумулятор не может надежно работать. Это может стать причиной тяжелых травм.
  - ► Разрешается использовать только неповрежденный и исправный аккумулятор.
  - ► Запрещено заряжать поврежденный или неисправный аккумулятор.
  - ► Если аккумулятор загрязнен, его необходимо очистить.
  - ► Если аккумулятор мокрый или влажный, его необходимо просушить.
  - ► Не изменять конструкцию аккумулятора.
  - ► Не помещать предметы в отверстия аккумулятора.
  - ► Не соединять контакты аккумулятора с металлическими предметами, это может вызвать короткое замыкание.
  - ► Запрещается вскрывать аккумулятор.
  - ► Замените изношенные или поврежденные указательные таблички.
- Из поврежденного аккумулятора может вытечь жидкость. Контакт жидкости с кожей или глазами может вызвать раздражение кожи или глаз.
  - ► Избегать контакта с жидкостью.
  - ► Если произошел контакт с кожей: обильно промыть места контакта на коже водой с мылом.
  - ► В случае попадания в глаза: обильно промывать глаза водой в течение не менее 15 минут, после чего обратиться к врачу.
- Поврежденный или неисправный аккумулятор может издавать необычный запах, дымиться или гореть. Возможны тяжелые или смертельные травмы, а также материальный ущерб.
  - ► Если аккумулятор издает необычный запах или дымится: не использовать аккумулятор и держать его на безопасном расстоянии от горючих веществ.
  - ► При возгорании аккумулятора: попытаться погасить пламя огнетушителем или водой.

4.6.4 Док-станция, зарядный кабель, блок питания и кабель подключения

Док-станция, зарядный кабель, блок питания, кабель подключения и штекерные соединения находятся в безопасном состоянии, если выполняются следующие условия:
– Док-станция, зарядный кабель, блок питания, кабель подключения и штекерные соединения не повреждены.
– Док-станция, зарядный кабель, блок питания, кабель подключения и штекерные соединения не загрязнены.
– Используются оригинальные принадлежности STIHL для данной док-станции.
– Принадлежности установлены надлежащим образом.
– В процессе эксплуатации док-станция и блок питания не закрыты.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- В небезопасном состоянии узлы не могут работать надлежащим образом и предохранительные устройства могут выйти из строя. Это может стать причиной тяжелых травм или летального исхода.
  - ► Использовать неповрежденные док-станцию, зарядный кабель, блок питания, кабель подключения и штекерные соединения.
  - ► При загрязнении док-станции, блока питания или штекерных соединений очистить их.
  - ► Не изменять конструкцию док-станции, зарядного кабеля, блока питания, кабеля подключения и штекерных соединений.
  - ► Не помещать предметы в отверстия док-станции и блока питания.

- ► Не соединять контакты док-станции, блока питания и штекерных соединений металлическими предметами — может возникнуть короткое замыкание.
- ► Не открывать док-станцию и блок питания.
- ► Не накрывать док-станцию и блок питания.
- ► Не закапывать блок питания в землю.
- ► Не садиться на док-станцию.
- ► Не вставать на основание док-станции.

4.7 Режим косьбы

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Лезвия на вращающемся дисковом ноже могут порезать пользователя. Это чревато тяжелыми травмами.

- ► Не прикасаться к вращающемуся дисковому ножу и лезвиям.
- ► В случае приближения пользователя при использовании режима косьбы к зоне скашивания травы или перед настройкой прибора нажать кнопку «СТОП».
- ► Во время косьбы нельзя наклонять или приподнимать робот-газонокосилку.
- ► В случае блокировки дискового ножа или лезвий каким-то предметом: остановить робот-газонокосилку и активировать блокировку устройства. Только после этого удалить предмет.

- ► Дети не должны находиться рядом с роботом-газонокосилкой и зоной косьбы.

- ► Животные не должны находиться рядом с роботом-газонокосилкой и зоной косьбы.

- ► Не взбираться и не садиться на робот-газонокосилку. Не перевозить детей, животных или предметы на роботе-газонокосилке.

- Если в процессе эксплуатации с роботом-газонокосилкой происходят изменения или режим его работы меняется, возможно, что робот-газонокосилка находится в небезопасном состоянии. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.
  - ► Нажать кнопку «СТОП» и активировать блокировку устройства. Обратиться к дилеру STIHL.
- Если в процессе косьбы лезвия наткнутся на посторонний предмет, то возможно повреждение лезвий или их частей либо выброс этих элементов с высокой скоростью. Это может привести к травмам и материальному ущербу.
  - ► Удалять посторонние предметы из зоны косьбы.
  - ► Убирать из зоны косьбы поломанные лезвия или их части.
- После нажатия кнопки «СТОП» дисковый нож с лезвиями продолжает вращаться еще некоторое время. Это может стать причиной тяжелых травм.
  - ► Дождаться полной остановки вращения дискового ножа.
- Если в процессе косьбы лезвия наткнутся на твердый предмет, то возможны появление искр и повреждение лезвий. Искры в легковоспламеняющейся среде могут стать причиной пожара. Возможны тяжелые или смертельные травмы, а также материальный ущерб.
  - ► Не работать в легковоспламеняющейся среде.
  - ► Следить за тем, чтобы лезвия находились в надлежащем, безопасном состоянии.

⚠ ОПАСНОСТЬ

- При эксплуатации робота-газонокосилки вблизи электропроводки под напряжением возможен контакт лезвий с электропроводкой и ее повреждение. Это может стать причиной тяжелых травм или летального исхода.
  - ► Не использовать робот-газонокосилку вблизи электропроводов под напряжением.

4.8 Зарядка

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Во время зарядки поврежденный или неисправный блок питания может выделять необычный запах или дым. Это может привести к травмам и материальному ущербу.
  - ► Вынуть штепсельную вилку из розетки.
- В случае недостаточного отвода тепла блок питания может перегреться и вызвать пожар. Возможны тяжелые или смертельные травмы, а также материальный ущерб.
  - ► Не накрывать блок питания.

4.9 Электрическое подключение

Контакт с проводящими ток узлами может произойти по следующим причинам.

– Поврежден кабель питания или удлинительный шнур.

– Повреждена штепсельная вилка кабеля питания или удлинительного шнура.
– Неправильно смонтирована розетка.

⚠ ОПАСНОСТЬ

- Контакт с проводящими ток узлами может привести к удару током. Это может привести к тяжелым травмам или смерти пользователя.
  - ► Убедиться в том, что провода и штепсельные вилки не повреждены.

Если кабель подключения или удлинительный кабель поврежден:
- ► не прикасаться к поврежденному месту;
- ► вынуть штепсельную вилку из розетки.

  - ► За провода и штепсельные вилки разрешается браться только сухими руками.
  - ► Вставить штепсельную вилку в установленную надлежащим образом и защищенную розетку с защитным контактом.
  - ► Если розетка находится вне здания: убедиться в том, что разрешено использование розетки вне здания.
  - ► Подсоединить блок питания через защитный выключатель тока утечки (30 мА, 30 мс).
  - ► При подключении или отключении кабеля подключения или удлинительного кабеля: всегда держаться за штекер, запрещается тянуть за кабель.
- Поврежденный или неподходящий удлинительный шнур может привести к удару током. Это может стать причиной тяжелых травм у людей, в т. ч. с летальным исходом.
  - ► Использовать удлинительный шнур с надлежащим сечением жил, 🕮 17.5.
  - ► Использовать удлинительный шнур с защитой от брызг и допуском к эксплуатации вне помещений.
  - ► Защищать штекерное соединение между блоком питания и удлинительным кабелем от попадания воды.
  - ► Использовать удлинительный шнур с теми же характеристиками, что и кабель подключения блока питания.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Неправильное напряжение или неправильная частота в сети могут вызвать перенапряжение блока питания. Блок питания может повредиться.
  - ► Убедиться, что напряжение и частота сети соответствуют данным, указанным на заводской табличке блока питания.
- Если блок питания подключен к многопозиционной розетке, то при зарядке возможна перегрузка электрических узлов. Электрические узлы могут нагреться и стать причиной пожара. Возможны тяжелые или смертельные травмы, а также материальный ущерб.
  - ► Убедиться, что номинальная мощность многопозиционной розетки не превышает значения на заводской табличке блока питания и всех электрических устройств, подключенных к розетке.
- Неправильная прокладка кабеля подключения, удлинительного кабеля или зарядного кабеля может стать причиной его повреждений, также люди могут спотыкаться об него. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.
  - ► Прокладывать провода и зарядный кабель таким образом, чтобы они находились вне зоны косьбы.
  - ► Прокладывать и маркировать провода и зарядный кабель таким образом, чтобы они не повредились в результате выполнения работ с использованием садового прибора или инструмента.
  - ► Прокладывать и маркировать провода и зарядный кабель так, чтобы о них нельзя было споткнуться.
  - ► Прокладывать провода и зарядный кабель так, чтобы предотвратить возможность их натяжения и запутывания.
  - ► Прокладывать провода и зарядный кабель так, чтобы предотвратить возможность их повреждения, перегиба, зажатия или истирания.
  - ► Защищать провода и зарядный кабель от воздействия высоких температур, масел и химикатов.
  - ► Прокладывать провода и зарядный кабель таким образом, чтобы избежать их длительного пребывания на влажной поверхности.
- При монтаже блока питания на стене могут повредиться проходящие в стене электрические провода и трубы. Контакт с электрическими проводами может привести к поражению электрическим током. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.
  - ► Убедиться в том, что в данном месте в стене не проходят электрические провода и трубы.

- ► Установить блок питания на стену в соответствии с описанием в настоящей инструкции по эксплуатации.

- Если блок питания подключен к генератору, электропитание не может быть обеспечено на длительное время и робот-газонокосилка не может надлежащим образом функционировать. Колебания электропитания могут повредить блок-питания.
  - ► Подключать блок питания только к штепсельной вилке, установленной надлежащим образом.

4.10 Транспортировка

4.10.1 Робот-газонокосилка

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Во время транспортировки робот-газонокосилка может перевернуться или сдвинуться. Это может привести к травмам и материальному ущербу.
  -
  - ► Остановить робота-газонокосилку и активировать блокировку устройства.
  - ► Закрепить робот-газонокосилку стяжными ремнями, лентами или сеткой, чтобы он не мог опрокинуться и сместиться.

4.10.2 Аккумулятор

Аккумулятор встроен в робота-газонокосилку и может быть извлечен только дилером STIHL.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Аккумулятор не защищен от всех внешних воздействий. Определенные внешние воздействия могут привести к повреждению аккумулятора и к материальному ущербу.
  - ► Не транспортировать поврежденный аккумулятор.
- Во время транспортировки аккумулятор может перевернуться или сдвинуться. Это может привести к травмам и материальному ущербу.
  - ► Вложить аккумулятор в упаковку так, чтобы он не двигался.
  - ► Зафиксировать упаковку так, чтобы она не двигалась.

4.10.3 Док-станция и блок питания

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- При транспортировке док-станция или блок питания может перевернуться или сдвинуться. Это может привести к травмам и материальному ущербу.
  - ► Вынуть штепсельную вилку из розетки.
  - ► Снять робот-газонокосилку с док-станции.
  - ► Закрепить док-станцию и блок питания стяжными ремнями, лентами или сеткой таким образом, чтобы они не могли опрокинуться и сместиться.
- Кабель питания и зарядный кабель не предназначены для переноски блока питания или док-станции. Может произойти повреждение кабеля подключения, зарядного кабеля или док-станции.
  - ► Отключить от сети зарядный кабель и док-станцию, смотать зарядный кабель.
  - ► Док-станция должна войти в зацепление с основанием и зафиксироваться.
  - ► Смотайте кабель подключения и закрепите на блоке питания.
  - ► Брать и держать блок питания следует за корпус.

4.11 Хранение

4.11.1 Робот-газонокосилка

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Дети могут не осознавать и неправильно оценивать опасности, связанные с роботом-газонокосилкой. Это может привести к тяжелым травмам детей.
  -
  - ► Остановить робота-газонокосилку и активировать блокировку устройства.
  - ► Хранить робот-газонокосилку в недоступном для детей месте.
- Электрические контакты робота-газонокосилки и металлические узлы могут подвергнуться коррозии из-за сырости. Робот-газонокосилка может получить повреждения.
  - ► Хранить робот-газонокосилку в чистом и сухом месте.
- Если перед отправкой на хранение не активировать блокировку робота-газонокосилки, то он может случайно включиться и прийти в движение. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.
  -
  - ► Остановить робота-газонокосилку и активировать блокировку устройства.
- Кожух и ручки не предназначены для подвешивания робота-газонокосилки. Могут произойти выход из строя системы без-

опасности и повреждение робота-газонокосилки.
- ► Хранение робота-газонокосилки должно осуществляться так, как описано в настоящей инструкции по эксплуатации.

4.11.2 Аккумулятор

Аккумулятор встроен в робота-газонокосилку и может быть извлечен только дилером STIHL.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Дети могут не осознать и неправильно оценить опасности, связанные с аккумулятором. Это может привести к тяжелым травмам детей.
  - ► Храните аккумулятор в недоступном для детей месте.
- Аккумулятор не защищен от всех внешних воздействий. Определенные внешние воздействия на аккумулятор могут привести к его необратимому повреждению.
  - ► Хранить аккумулятор в чистом и сухом состоянии.
  - ► Хранить аккумулятор в закрытом помещении.
  - ► Запрещается хранить аккумулятор в условиях, не отвечающих указанным ограничениям по температуре, 🕮 17.6.

4.11.3 Док-станция и блок питания

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Дети могут не понять и неправильно оценить опасности, связанные с док-станцией или блоком питания. Это может привести к тяжелым травмам или смерти детей.
  - ► Снять робот-газонокосилку с док-станции.
  - ► Хранить док-станцию и блок питания в недоступном для детей месте.
- Док-станция и блок питания не защищены от всех внешних воздействий. При определенных внешних воздействиях на док-станцию и блок питания может произойти их повреждение.
  - ► Снять робот-газонокосилку с док-станции.
  - ► Если блок питания нагрет: дать ему остыть.
  - ► Хранить док-станцию и блок питания в чистом и сухом месте.
  - ► Хранить док-станцию и блок питания в закрытом помещении.
  - ► Запрещается хранить блок питания в условиях, не отвечающих указанным ограничениям по температуре, 🕮 17.6.
- Кабель питания и зарядный кабель не предназначены для переноски блока питания или док-станции. Может произойти повреждение кабеля подключения, зарядного кабеля или док-станции.
  - ► Отключить от сети зарядный кабель и док-станцию, смотать зарядный кабель.
  - ► Док-станция должна войти в зацепление с основанием и зафиксироваться.
  - ► Смотайте кабель подключения и закрепите на блоке питания.
  - ► Брать и держать блок питания следует за корпус.

4.12 Очистка, техническое обслуживание и ремонт

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Если во время очистки, технического обслуживания или ремонта не активирована блокировка робота-газонокосилки, то он может случайно включиться. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.

  - ► Остановить робота-газонокосилку и активировать блокировку устройства.
- Очистка с использованием агрессивных моющих средств, мойки высокого давления, остроконечных или острых металлических предметов может привести к повреждению робота-газонокосилки. При неправильной очистке робота-газонокосилки элементы устройства могут повредиться и система безопасности выйдет из строя. Это может стать причиной тяжелых травм.
  - ► Выполнять очистку робота-газонокосилки в соответствии с предписаниями, приведенными в настоящей инструкции по эксплуатации.
- Очистка с использованием агрессивных моющих средств, мойки высокого давления, остроконечных или острых металлических предметов может привести к повреждению док-станции, блока питания, кабеля подключения, зарядного кабеля и их штекерных соединений. Неправильная очистка док-станции, блока питания, кабеля подключения, зарядного кабеля и их штекерных соединений может привести к неполадкам в работе узлов и выходу из строя

системы безопасности. Это может стать причиной тяжелых травм.
- ► Вынуть штепсельную вилку блока питания из розетки.
- ► Выполнять очистку док-станции, блока питания, кабеля подключения, зарядного кабеля и их штекерных соединений согласно данной инструкции по эксплуатации.

- Неправильное выполнение технического обслуживания или ремонта робота-газонокосилки, док-станции или блока питания приводит к неполадкам в работе узлов и выходу из строя предохранительных устройств. Это может стать причиной тяжелых травм или летального исхода.
  - ► Не выполнять самостоятельно техническое обслуживание или ремонт робота-газонокосилки, док-станции и блока питания.
  - ► При необходимости техобслуживания или ремонта робота-газонокосилки, док-станции или блока питания обратиться к дилеру STIHL.
  - ► Проводить техническое обслуживание лезвий в соответствии с описанием в настоящей инструкции по эксплуатации.
- При очистке или техническом обслуживании косилочного механизма пользователь может порезаться об острые режущие кромки лезвий. Возможно травмирование пользователя.
  - ► Носить рабочие перчатки из прочного материала.
- Если кабель подключения блока питания неисправен или поврежден:
  - ► заменить блок питания.
- Если заглушка диагностического разъема на нижней стороне робота-газонокосилки установлена неверно, в робот-газонокосилку могут проникать влага и грязь. Робот-газонокосилка может получить повреждения.
  - ► Проверять посадку заглушки после каждой очистки и замены лезвий.
  - ► Не эксплуатировать робот-газонокосилку, если заглушка отсутствует или повреждена.

5 Использование робота-газонокосилки в группе

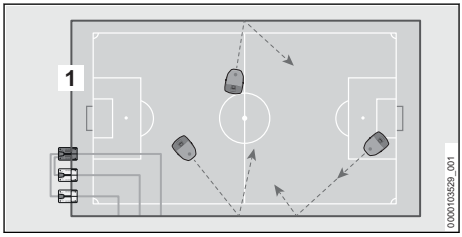
5.1 Описание функционирования

5.1.1 Описание принципа действия

Функция групповой работы подходит для простых площадей кошения и описывается в следующих разделах на примере спортивной площадки.

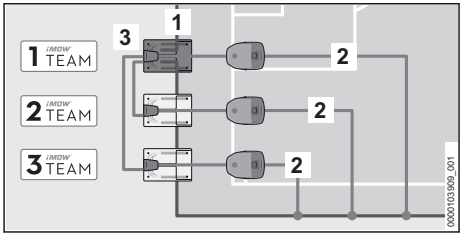
Для эффективного кошения больших площадей, например спортивных площадок, может потребоваться совместная работа до трех роботов-газонокосилок.

Для надежной и бесперебойной работы STIHL рекомендует обращаться к дилеру для установки функции групповой работы.



Роботы-газонокосилки косят траву по произвольным траекториям.

Чтобы робот-газонокосилка распознавал границы зоны косьбы, требуется прокладывание ограничительного провода (1) вокруг этой зоны.



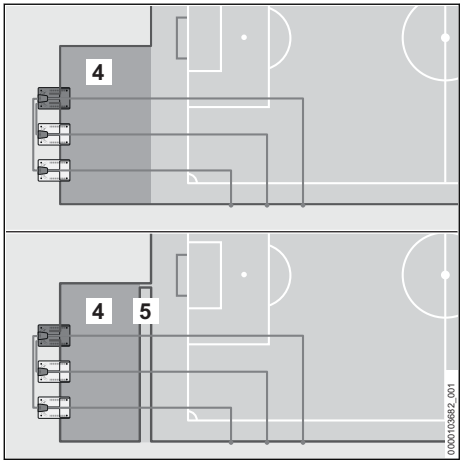
В функции работы в группе каждому роботу-газонокосилке присвоена собственная док-станция (группа 1, группа 2, группа 3) с ограничительным проводом (2).

К главной док-станции (3) подключается ограничительный провод (1) и все направляющие кабели (2). Кабели передают сигналы от главной док-стации к роботам-газонокосилкам. Роботы-газонокосилки движутся по площади

кошения вдоль направляющих кабелей (2) и обратно к док-станции.

Установка док-станций

В зависимости от требований док-стации можно устанавливать в зоне кошения и за ее пределами.



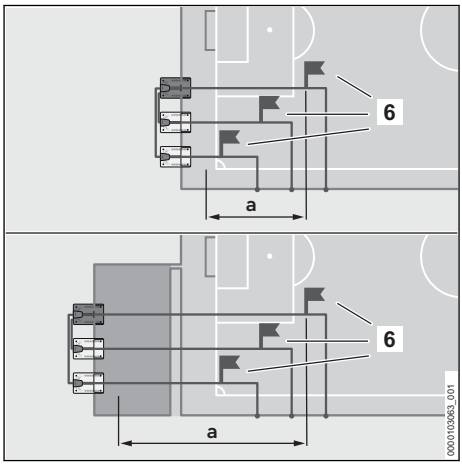
Если док-станции установлены за пределами зоны кошения, то область (4) может быть включена в площадь кошения или исключена из нее.

Для исключения области (4) необходимо проложить петлю (5) из ограничительного провода. В области (4) перед док-станциями скашивание травы не осуществляется. В функции работы в группе невозможно определить зоны.

Пользование

Управление роботом-газонокосилкой осуществляется через приложение MY iMOW®, портал STIHL connected и с помощью кнопок на панели управления робота-газонокосилки. Светящаяся полоса на роботах-газонокосилках, а также искусственный речевой вывод сообщают о текущем состоянии роботов-газонокосилок.
Основные настройки для функции работы в группе:
– Определение одинаковой высоты среза для всех роботов-газонокосилок
– Создание плана кошения и определение часового пояса
– Настройка датчика дождя
– Определение начальной дистанции

Начальная дистанция



Роботы-газонокосилки начинают процесс кошения с определенной точки (6). Для каждого робота-газонокосилки на ограничительном проводе необходимо определить начальную дистанцию (a).

Если док-станции установлены за пределами зоны кошения, то точку (6) необходимо определить внутри зоны кошения.

Удаление начальной дистанции (a) от док-станции: от 2 м до 80 м.

Начальная дистанция устанавливается в приложении MY iMOW®.

5.2 Подготовка зоны косьбы и подготовка робота-газонокосилки к эксплуатации

5.2.1 Планирование и подготовка зоны косьбы

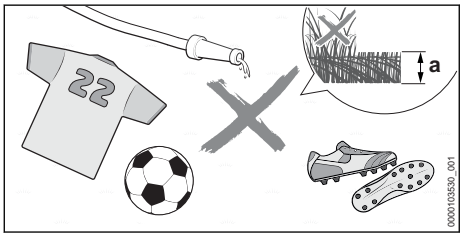
Перед вводом роботов-газонокосилок в эксплуатацию необходимо запланировать и подготовить зону кошения. Это обеспечивает надежность монтажа и эксплуатации, а также позволяет устранить возможные источники помех.

Планирование зоны косьбы

► Ознакомиться с описаниями касательно док-станций и прокладки проводов, приведенными в нижеследующих главах.

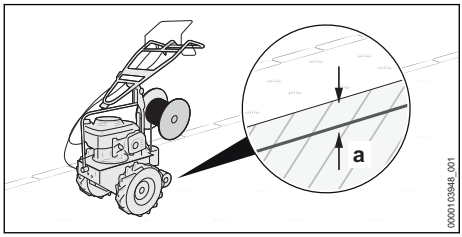
- ► Применить полученную информацию к зоне кошения:
  - – контур зоны косьбы;
  - – Положение док-станций
  - – Ход ограничительного провода
  - – Ход направляющих кабелей

Подготовка зоны косьбы



- ► Удалить посторонние предметы.
- ► Удалить металлические, магнитопроводящие и электропроводящие материалы и старые ограничительные провода.
- ► Косить газон с помощью газонокосилки с такой высотой среза, которая позже будет установлена для работы робота-газонокосилки. Стандартная настройка высоты среза a = 4 см.
- ► Устранить наличие ям и существенных неровностей.

Использование кабелеукладочной машины



УКАЗАНИЕ

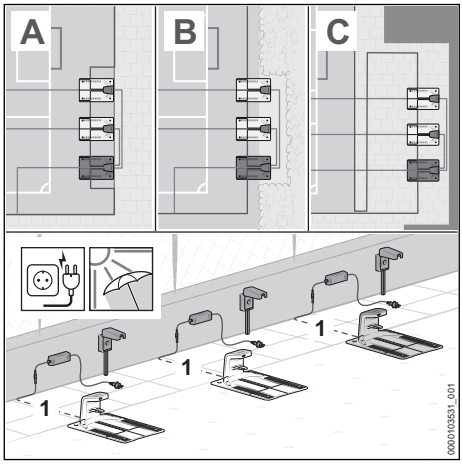
- ■ Чтобы избежать повреждения направляющих кабелей и ограничительного провода, рекомендуется прокладывать провода с помощью кабелеукладочной машины. Это защитит кабели во время выполнения работ по уходу за газонами (например при аэрации) и во время игры.
  - ► Не использовать на газонах машины, которые проникают в землю глубже, чем проложены направляющие кабели и ограничительный провод.
  - ► Максимальная глубина прокладки направляющих кабелей и ограничительного провода: a = 10 см.

5.2.2 Подготовка робота-газонокосилки к эксплуатации

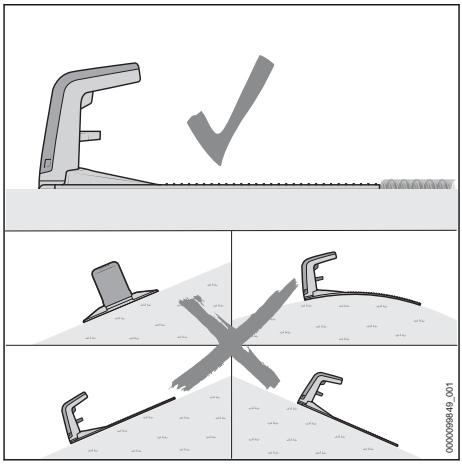
- ► Снять упаковочный материал и транспортировочные крепления.
- ► Убедиться в надлежащем состоянии указанных ниже компонентов.
  - – Робот-газонокосилка, 🕮 4.6.1
  - – Косилочный механизм, 🕮 4.6.2
  - – Аккумулятор, 🕮 4.6.3
  - – Док-станция и блок питания, 🕮 4.6.4
- ► Установка док-станции, 🕮 5.3
- ► Прокладывание направляющего кабеля, 🕮 5.4
- ► Прокладка ограничительного провода, 🕮 5.5
- ► Электрическое подключение док-станции, 🕮 5.6
- ► Создание группы, 🕮 5.7
- ► Блокировка интерфейса радиосвязи Bluetooth®, 🕮 7
- ► Если попытки выполнения предписанных действий заканчиваются безуспешно: не использовать робота-газонокосилку и обратиться к дилеру STIHL.

5.3 Установка док-станции

5.3.1 Общие предписания

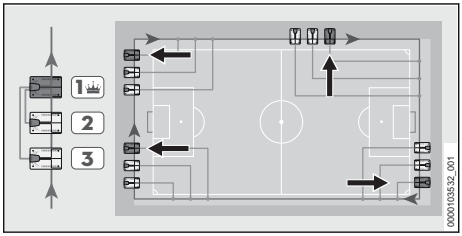


- Выбрать месторасположение док-станций так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - Док-станции находятся на зоне кошения (A), непосредственно рядом с зоной кошения (B) или за пределами зоны кошения (C).
  - Вдоль хода направляющих кабелей отсутствуют препятствия.
  - Зарядные кабели (1) можно проложить вне области косьбы в направлении подходящей розетки.
  - Док-станции и блоки питания установлены таким образом, что они хорошо видны.
  - По возможности: защитить местонахождение от атмосферных воздействий и солнца.
  - По возможности: установить док-станции в пределах диапазона приема беспроводной сети (WLAN).



- Выровнять док-станции так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - Док-станции и блоки питания установлены на ровной поверхности.
  - Отверстия док-станций должны быть направлены вперед, в сторону зоны косьбы.
  - Док-станции необходимо выровнять по горизонтали, они не должна быть наклонены в стороны, вперед или назад.
  - Основание не должно прогибаться, оно должно лежать ровно на земле.

5.3.2 Позиционирование док-станций

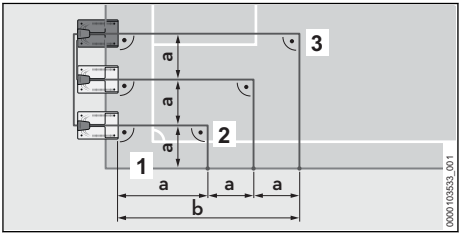


В качестве главной док-станции (группа 1) всегда определяется док-станция, расположенная в крайнем правом углу, если смотреть с поля. К главной док-станции (группа 1) подключается ограничительный провод и все направляющие кабели.

- Главная базовая станция (группа 1)
- Док-станция (группа 2)
- Док-станция (группа 3)

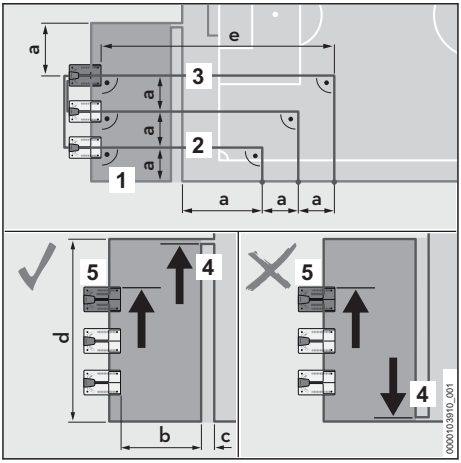
Крепление док-станций с помощью грунтовых гвоздей осуществляется только после завершения прокладки кабелей.

Док-станции в пределах зоны кошения



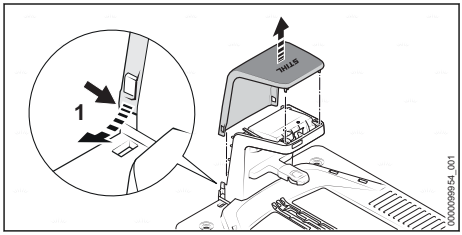
Установить док-станции внутри зоны кошения так, чтобы выполнялись следующие условия:
- Расстояние между ограничительным проводом (1) и направляющим кабелем (2) должно составлять не менее a = 2 м.
- Расстояние между направляющими кабелями должно составлять не менее a = 2 м.
- Максимальная длина самого длинного направляющего кабеля (3) составляет b = 80 м.

Док-станции за пределами зоны кошения

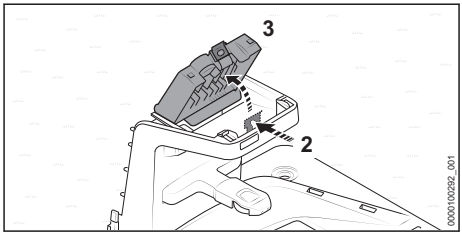


Установить док-станции за пределами зоны кошения так, чтобы выполнялись следующие условия:
- Расстояние между ограничительным проводом (1) и направляющим кабелем (2) должно составлять не менее a = 2 м.
- Расстояние между направляющими кабелями должно составлять не менее a = 2 м.
- Расстояние между док-станциями и петлей кабеля (4) составляет b = ≤ 35 m.
- Ширина петли кабеля (4) равна c = 37 cm (1 шаблон для измерения iMOW®).
- Наружные ограничительные провода огороженной площади имеют расстояние d = ≤ 10 м.
- Максимальная длина самого длинного направляющего кабеля (3) составляет e = 80 м.
- Петля кабеля (4) расположена справа от главной док-станции (5).

5.3.3 Подготовка док-станций



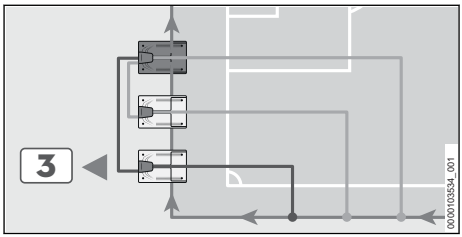
► Слегка отогнуть крышку (1) с обеих сторон и движением вверх снять ее.



► Нажать фиксирующий рычаг (2) и поднять крышку (3).

5.4 Прокладывание кабеля управления

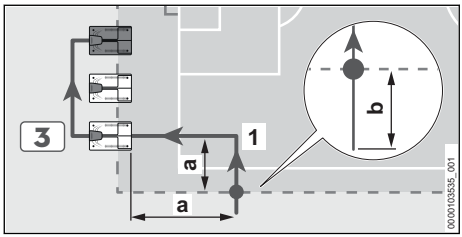
5.4.1 Прокладка направляющих кабелей



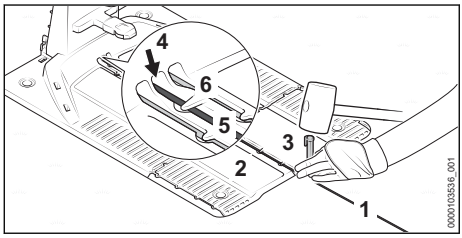
Прокладка направляющих кабелей всегда начинается у док-станции, которая находится ближе всего к углу зоны кошения. В этом примере это док-станция (группа 3).

Прокладка направляющих кабелей всегда осуществляется от края зоны кошения к соответствующей док-станции.

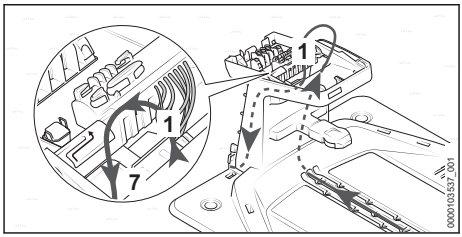
Прокладка направляющего кабеля док-станции (группа 3)



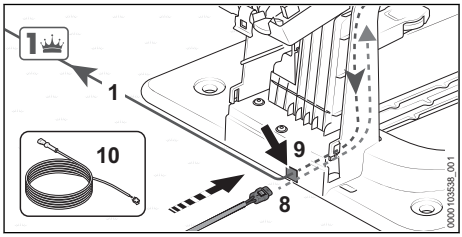
- Соблюдайте минимальное расстояние a = 2 м до краев зоны кошения.
- Направляющий кабель (1) должен выступать на длину b = 1 м за пределы ограничительного провода, который будет проложен впоследствии на границе зоны кошения.
- Проложить направляющий кабель (1) по зоне кошения и в правом углу к док-станции (группа 3).



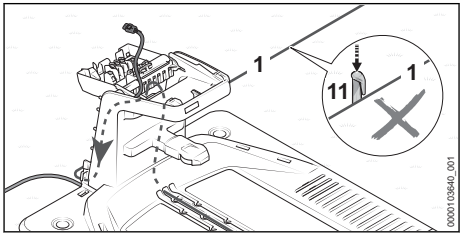
- Зафиксировать направляющий кабель (1) непосредственно на основании (2) с помощью фиксирующего гвоздя (3).
- Отмотать достаточное количества кабеля с катушки и разрезать кусачками.
  Длина кабеля должна быть достаточной, чтобы провести направляющий кабель через док-станцию (группа 3) и за док-станцией к главной док-станции (группа 1) и подключить ее.
- Направляющий кабель (1) вставить в центральное отверстие (4) и подтянуть.
  Направляющий кабель (1) продвинется вверх, внутрь док-станции (группа 3).
- Проложить направляющий кабель (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале (5) и был зафиксирован крючком (6).



- Направляющий кабель (1) вставить сверху в левое отверстие (7) и подтянуть.
  Направляющий кабель (1) выступает сзади из отверстия для зарядного кабеля.

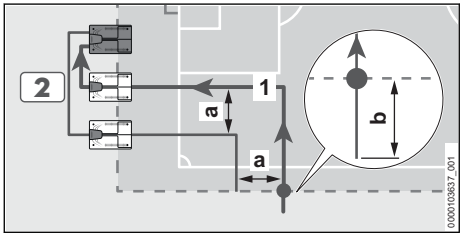


- Провести направляющий кабель (1) за док-станцией (группа 3) к главной док-станции (группа 1).
- Вставить штекер (8) в отверстие (9) для зарядного кабеля и подтянуть зарядный кабель (10).
  Зарядный кабель (10) продвинется вверх, внутрь док-станции.



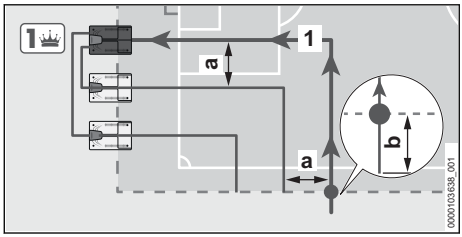
Впоследствии направляющий кабель (1) к главной док-станции (группа 1) крепится фиксирующими штифтами (11).

Прокладка направляющего кабеля док-станции (группа 2)

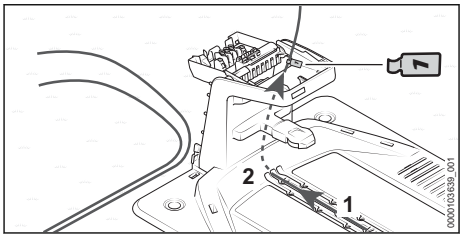


- Проложить направляющий кабель (1) док-станции (группа 2) так, как описано для направляющего кабеля док-станции (группа 3). Соблюдать минимальное расстояние a = 2 м до уже проложенного направляющего кабеля.
- Направляющий кабель (1) должен выступать на длину b = 1 м за пределы ограничительного провода, который будет проложен впоследствии на границе зоны кошения.

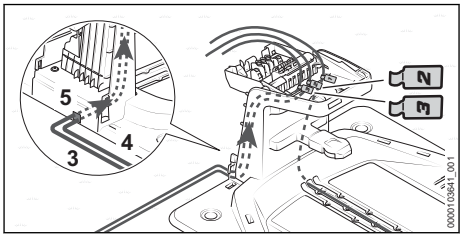
Прокладка направляющего кабеля главной док-станции (группа 1)



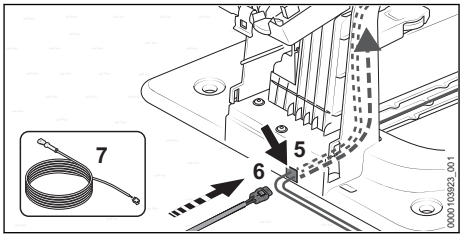
- Проложить направляющий кабель с минимальным расстоянием a = 2 м до уже проложенного направляющего кабеля к главной док-станции (группа 1).
- Направляющий кабель (1) должен выступать на длину b = 1 м за пределы ограничительного провода, который будет проложен впоследствии на границе зоны кошения.
- Зафиксировать направляющий кабель непосредственно на основании с помощью фиксирующего гвоздя.
- Отмотать достаточное количества кабеля с катушки и разрезать кусачками.
  Длина кабеля должна быть достаточной, чтобы провести направляющий кабель через главную док-станцию (группа 1) и подключить ее.
- Проложить направляющий кабель в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком.



- Направляющий кабель (1) вставить в центральное отверстие (2) и подтянуть.
  Направляющий кабель продвинется вверх, внутрь главной док-станции (группа 1).
- Маркировать направляющий кабель рядом с корпусом с помощью соответствующего кабельного маркера.
  Маркировка облегчит дальнейшее подключение к нужной клемме.



- Вставить направляющие кабели (3 и 4) док-станции (группа 2 и группа 3) в отверстие (5) для зарядного кабеля и подтянуть направляющие кабели.
  Направляющие кабели продвигаются вверх, внутрь док-станции.
- Маркировать направляющие кабели рядом с корпусом с помощью соответствующих кабельных маркеров.
  Маркировка облегчит дальнейшее подключение к нужной клемме.



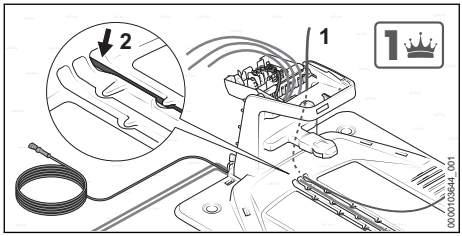
- Вставить штекер (6) в отверстие (5) и подтянуть зарядный кабель (7).
  Зарядный кабель (7) продвинется вверх, внутрь док-станции.

5.5 Прокладывание ограничительного провода

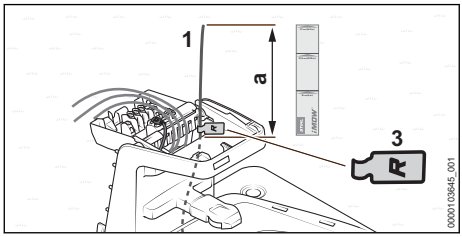
5.5.1 Прокладывание ограничительного провода

Прокладывание ограничительного провода до направляющих кабелей

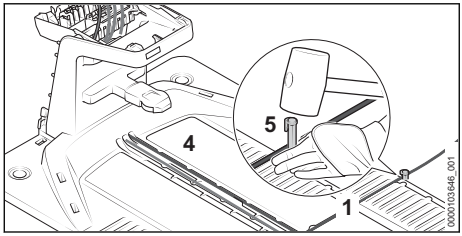
Главная док-станция (группа 1) служит исходной точкой для прокладки ограничительного провода. Ограничительный провод прокладывается по часовой стрелке.



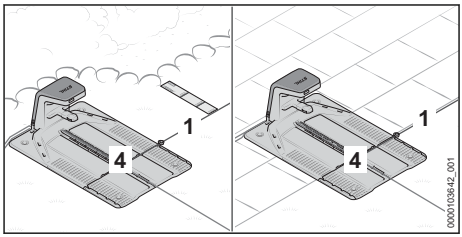
- Вставить начало жилы (1) в правое отверстие (2) и подтянуть.
  Ограничительный провод (1) продвинется вверх, внутрь главной док-станции (группа 1).



- Подтягивать ограничительный провод (1) до тех пор, пока сверху он не будет выступать вверх на участке a = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler).
- Маркировать начало жилы (1) рядом с корпусом с помощью кабельного маркера (3). Маркировка облегчит дальнейшее подключение к нужной клемме.



- Проложить ограничительный провод (1) в плите основания (4) таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком.
- Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на плите основания (4) главной док-станции с помощью фиксирующего гвоздя (5).

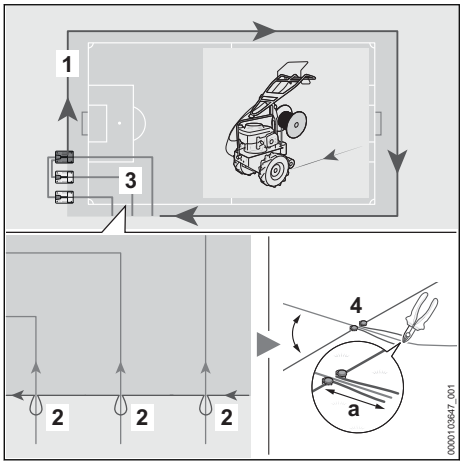


- Проложить ограничительный провод (1) так, чтобы были выполнены следующие условия:
  – Ограничительный провод (1) отведен в сторону от плиты основания (4), с расстоянием 37 см (длина: 1 шаблон для измерения iMOW®) до препятствий, вдоль доступной для движения прибора зоны.
  – Ограничительный провод отведен в сторону от плиты основания (4), вдоль доступной для движения прибора зоны.

Прокладка точки включения для направляющих кабелей

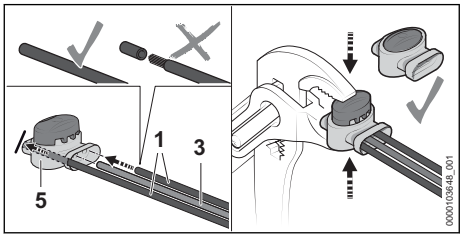
⚠ УКАЗАНИЕ

- Чтобы не повредить кабели при работах по уходу за газоном или во время игры, их необходимо прокладывать под травяным покровом.

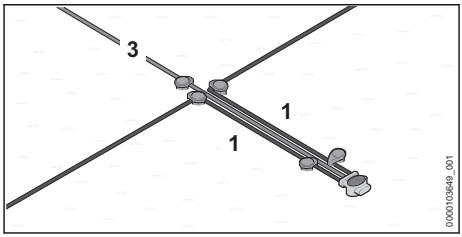


При установке проходящего по периметру ограничительного провода (1) необходимо проложить точки включения (2) для направляющих кабелей (3):

- Зафиксировать ограничительный провод (1) на предусмотренных точках с помощью фиксирующего гвоздя (4).
- Проложить ограничительный провод (1) к петле длиной a = 15 см и зафиксировать с помощью другого фиксирующего гвоздя (4).
- Разрезать ограничительный провод (1) на конце петли, например, с помощью кусачек.
- Проложить направляющий кабель (3) в центре между концами ограничительного провода (1).
- Все концы должны быть одной длины a = 15 см.



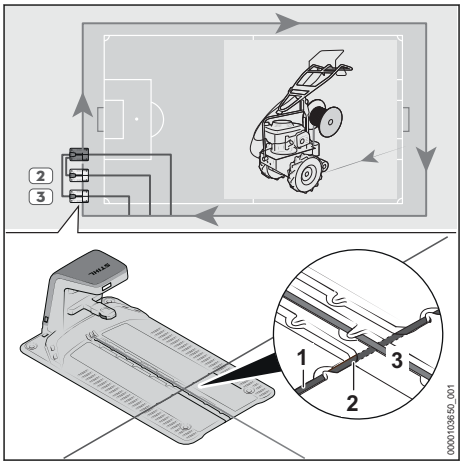
- Вставить концы ограничительного провода (1) и направляющего кабеля (3) в соединитель провода (5) до упора.
  С концов проволоки нельзя удалять изоляцию.
- Обжать соединитель провода (5) до упора с помощью клещей.



- Ограничительные провода (1) и направляющий кабель (3) проложить параллельно и близко друг другу так, чтобы провода не перекрещивались.
- Зафиксировать провода с помощью дополнительных фиксирующих штифтов.
- Продолжить прокладку ограничительного провода (1) вокруг зоны кошения.

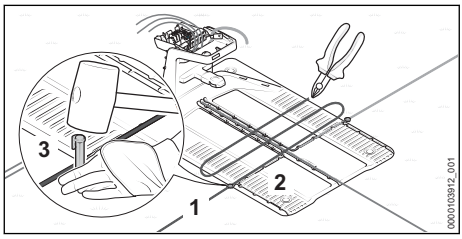
Прокладывание ограничительного провода на док-станциях (группа 3) и (группа 2)

В зависимости от основания ограничительный провод можно прокладывать через плиты основания док-станций или под плитами основания.

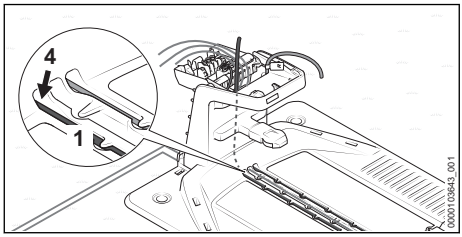


- Если ограничительный провод (1) прокладывается через док-станцию:
  - Вставить ограничительный провод (1) в боковое отверстие (2) плиты основания док-станции и подтянуть.
  - Провести ограничительный провод (1) под направляющим кабелем (3).
  - Проложить ограничительный провод (1) в плите основания таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком.
  - Повторить действия до главной док-станции (группа 1).

Прокладка ограничительного провода на главной док-станции (группа 1)

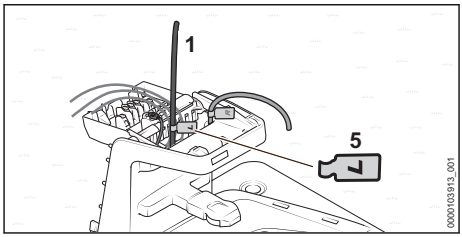


- Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на плите основания (2) главной док-станции (группа 1) с помощью фиксирующего гвоздя (3).
- С помощью ограничительного провода (1) отмерить две ширины основания, после чего с помощью кусачек укоротить ограничительный провод (1).



- Проложить ограничительный провод (1) в плите основания таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком.
- Вставить ограничительный провод (1) в левое отверстие (4) и подтянуть.

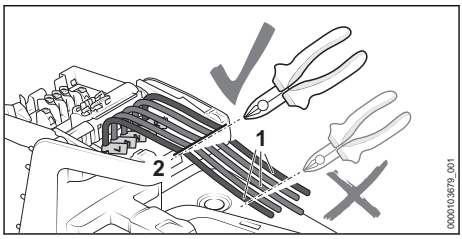
Конец жилы (1) продвинется вверх, внутрь док-станции.



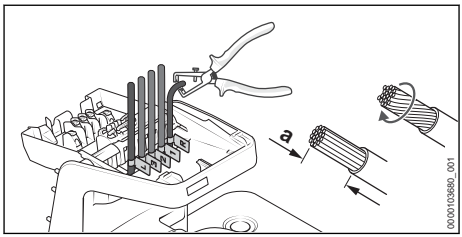
- Маркировать конец жилы (1) рядом с корпусом с помощью кабельного маркера (5).

5.6 Электрическое подключение док-станции

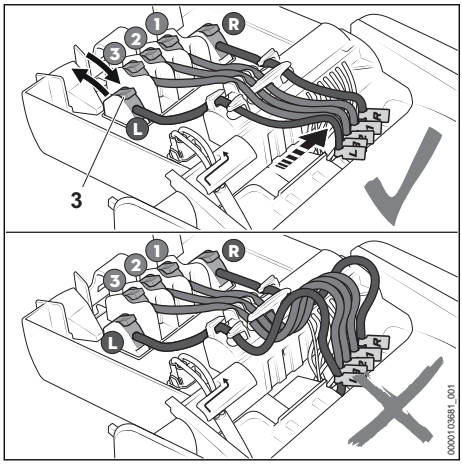
5.6.1 Подсоединение ограничительного провода и направляющего кабеля



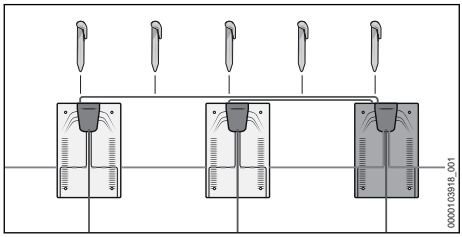
- Слегка натянуть концы жил (1) и с помощью кусачек укоротить вдоль канта (2).



- На концах жил на участке a = 10 мм удалить изоляцию.
- Скрутить жилы проводов таким образом, чтобы ни одна из них не выступала.



- Маркированные концы жил присвоить соответствующим клеммам.
- Откинуть рычаг соответствующей клеммы (3).
- Конец жилы с удаленной изоляцией ввести в соответствующую клемму (3) и закрыть рычаг, переместив его обратно вперед.
- Ограничительные провода и направляющие кабели необходимо зафиксировать в держателях кабелей так, чтобы не образовывались петли.

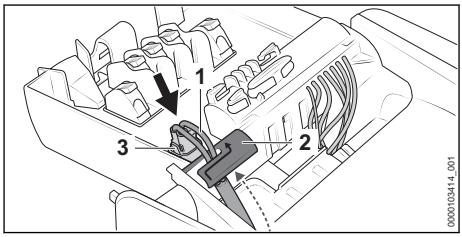


- Закрепить направляющие кабели за докстанциями с помощью фиксирующих штифтов.

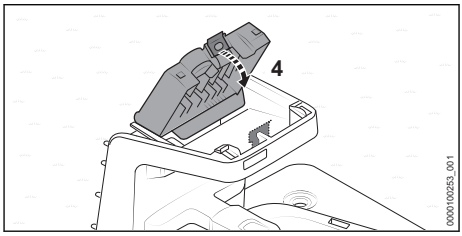
5.6.2 Подключение зарядного кабеля

УКАЗАНИЕ

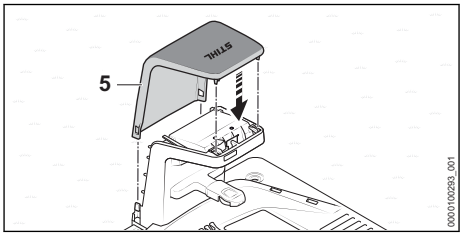
- Штекерные соединения зарядного кабеля в установленном состоянии защищены от загрязнений и пыли. При загрязнении штекерных соединений может произойти нарушение работы док-станции.
  - Предохранять открытые штекерные соединения от загрязнений.
  - Очищать загрязненные штекерные соединения в соответствии с настоящей инструкцией по эксплуатации.



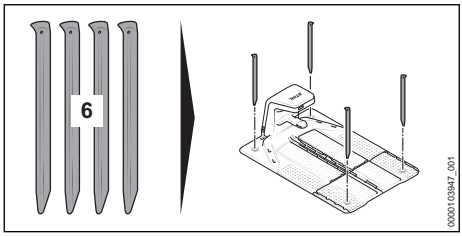
- Зафиксировать зарядный кабель (1) в держателе кабеля (2).
- Вставить штекер (3).
  Штекер (3) с обеих сторон зафиксируется со щелчком.



- Захлопнуть крышку (4) движением вперед.
  Крышка (4) зафиксируется со щелчком.



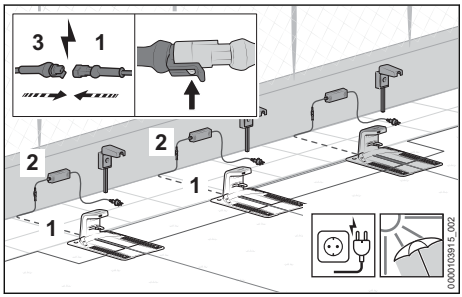
- Установить крышку (5).
  Кожух (5) зафиксируется со щелчком.



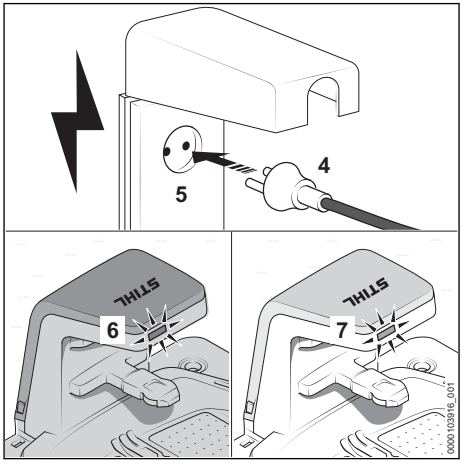
- Зафиксировать все док-станции на поверхности с помощью четырех грунтовых гвоздей (6).

Зарядные кабели для всех остальных док-станций подключить, как описано в данном разделе.

5.6.3 Прокладка зарядного кабеля и подключение блока питания



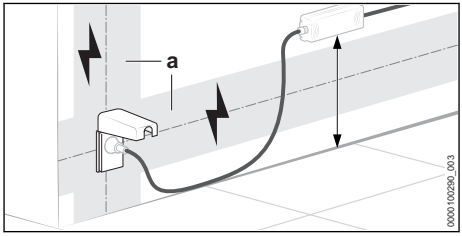
- Проложить зарядный кабель (1) к месторасположению блока питания (2).
- Выбрать месторасположение блока питания (2) так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - Блок питания (2) и кабель подключения находятся вне зоны косьбы.
  - Подходящая сетевая розетка расположена в достаточной близости от блока питания (2).
  - Блок питания (2) находится на ровном и сухом основании.
  - Блок питания (2) размещен выше уровня пола, если он может постоянно подвергаться воздействию влаги.
  - По возможности: защитить местонахождение от атмосферных воздействий и солнца.
- Проложить зарядный кабель так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - Зарядный кабель (1) находится вне зоны косьбы.
  - Зарядный кабель (1) проложен так, что об него нельзя споткнуться.
  - Зарядный кабель (1) не натянут и не запутан.
  - Зарядный кабель (1) полностью размотан и не находится под док-станцией.
  - Зарядный кабель (1) не находится на постоянно влажном основании.
- Подсоединить зарядный кабель (1) со штекером (3) блока питания (2) до полного защелкивания.



- Вставить штепсельную вилку (4) в правильно установленную розетку (5). Светодиод (6) на главной док-станции (группа 1) горит зеленым. Светодиод (7) на других док-станциях мигает красным.

5.6.4 Монтаж блока питания на стене

Блок питания можно установить на стену.



- ► При установке блока питания должны выполняться следующие условия.
  - – Используется подходящий крепежный материал.
  - – Блок питания находится в горизонтальном положении.
    Соблюдены следующие расстояния:
    - – Блок питания находится вне зоны (зон) монтажа электрооборудования.
    - – Подходящая сетевая розетка расположена в достаточной близости от блока питания.
  - – По возможности: защитить местонахождение от атмосферных воздействий и солнца.

5.7 Создание группы

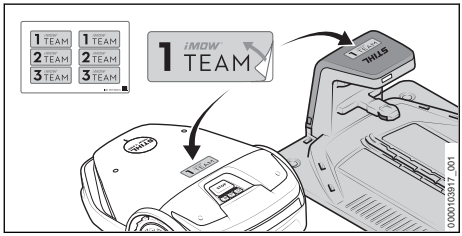
5.7.1 Подготовка группы

Сброс робота-газонокосилки

Если ранее робот-газонокосилка использовался как отдельный прибор или как часть другой группы, то все его настройки необходимо сбросить до стандартных в приложении MY iMOW®, 🕮 9.2.

Выполнить настройки робота-газонокосилки по завершении создания группы в приложении MY iMOW® или на портале STIHL connected.

Обозначение роботов-газонокосилок и док-станций как группы

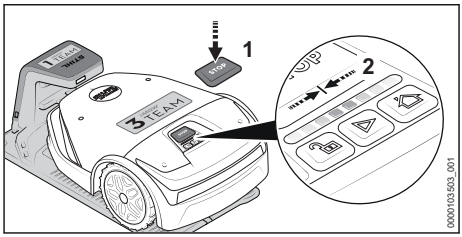


- ► Отметить роботы-газонокосилки и соответствующие док-станции с помощью прилагаемых наклеек.

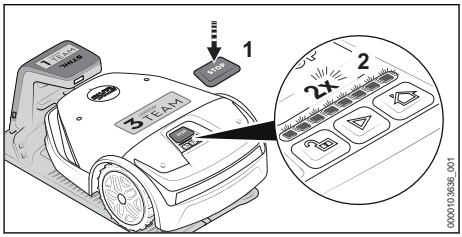
Последовательность справа налево:
- – Главная базовая станция (группа 1)
- – Док-станция (группа 2)
- – Док-станция (группа 3)

Активация блокировки устройства

Для создания функции группы необходимо активировать блокировку робота-газонокосилки.



- ► Нажать «СТОП» (1).
  Робот-газонокосилка остановится и заблокируется.
- ► Нажать и удерживать кнопку «СТОП» (1) до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет красной (2).



- ► Нажать «СТОП» (1).
  Светящаяся полоска (2) мигнет дважды.
  Активирована блокировка робота-газонокосилки.

Деактивация защиты PIN-кодом

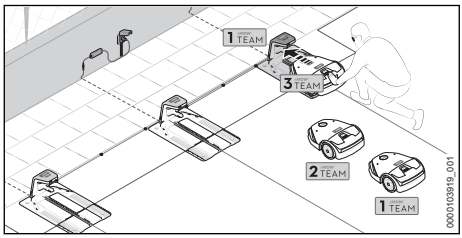
Для создания функции группы необходимо деактивировать защиту PIN-кодом на роботе-газонокосилке.
- ► Если защита PIN-кодом активна: деактивировать защиту PIN-кодом в приложении MY iMOW®.

5.7.2 Создание группы

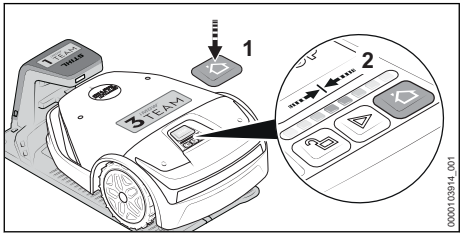
Создание функции для группы осуществляется отдельно для каждого робота-газонокосилки с соответствующей док-станцией в порядке убывания:
- – Группа 3
- – Группа 2
- – Группа 1

Для создания функции для группы сначала необходимо установить соответствующий робот-газонокосилку в главную док-станцию (группа 1).

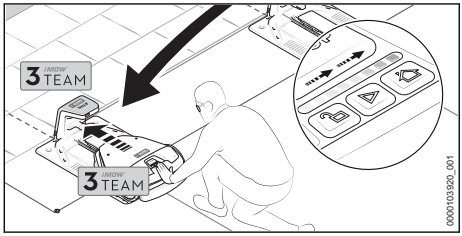
Создание группы 3



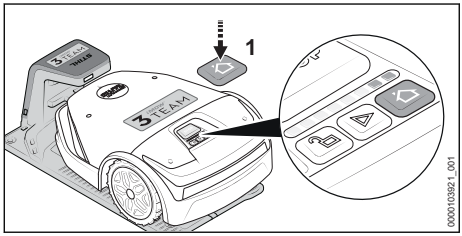
► До упора задвинуть робота-газонокосилку (группа 3) в главную док-станцию (группа 1).



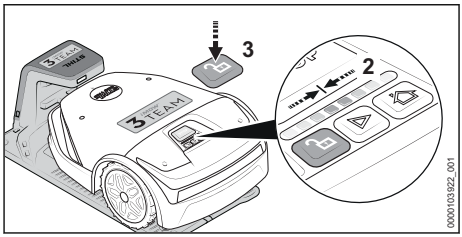
► Нажать и удерживать кнопку «ДОМОЙ» (1) до тех пор, пока светящаяся полоска (2) полностью не станет желтой.
Конфигурация группы активна, светящаяся полоска (2) горит желтым слева направо.



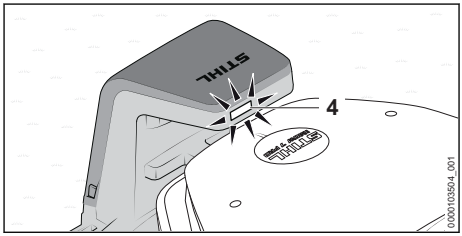
► Извлечь робота-газонокосилку (группа 3) из главной док-станции и задвинуть его до упора в целевую станцию (группа 3).



► Нажать кнопку «Домой» (1).
Целевая станция подтверждена.



► Нажать и удерживать кнопку «ЗАМОК» (3) до тех пор, пока светящаяся полоска (2) полностью не станет белой.
Блокировка робота-газонокосилки деактивирована.



► Нажать указанную комбинацию кнопок.
Светодиод (4) на док-станции мигает (группа 3) белым.

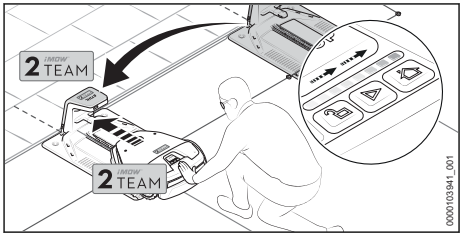
Группа 3 создана. Робот-газонокосилка готов к кошению.

Создание группы 2

Настроить функцию для группы 2 так же, как описано для группы 3.

► До упора задвинуть робота-газонокосилку (группа 2) в главную док-станцию (группа 1).

► Нажать и удерживать кнопку «ДОМОЙ» до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет желтой.
Конфигурация группы активна, светящаяся полоска горит желтым слева направо.



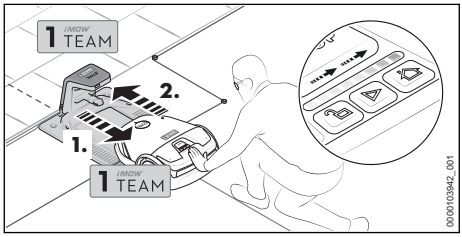
► Извлечь робота-газонокосилку (группа 2) из главной док-станции и задвинуть его до упора в целевую станцию (группа 2).

- ► Нажать кнопку «Домой».
  Целевая станция подтверждена.
- ► Нажать и удерживать кнопку «ЗАМОК» до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет белой
  Блокировка робота-газонокосилки деактивирована.
- ► Нажать указанную комбинацию кнопок.
  Светодиод на док-станции мигает (группа 2) белым.

Создание группы 1

Настроить функцию для группы 1 так же, как описано для группы 3 и группы 2.

- ► До упора задвинуть робота-газонокосилку (группа 1) в главную док-станцию (группа 1).
- ► Нажать и удерживать кнопку «ДОМОЙ» до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет желтой.
  Конфигурация группы активна, светящаяся полоска горит желтым слева направо.



- ► Извлечь робота-газонокосилку (группа 1) из главной док-станции (группа 1) и снова задвинуть его до упора в главную док-станцию.
- ► Нажать кнопку «Домой».
  Целевая станция подтверждена.
- ► Нажать и удерживать кнопку «ЗАМОК» до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет белой
  Блокировка робота-газонокосилки деактивирована.
- ► Нажать указанную комбинацию кнопок.
  Светодиод на док-станции мигает (группа 1) белым.

Завершение создания групп

Выполнить настройки робота-газонокосилки по завершении создания группы в приложении MY iMOW® или на портале STIHL connected.

Основные настройки для функции работы в группе:

– Определение одинаковой высоты среза для всех роботов-газонокосилок
– Создание плана кошения и определение часового пояса
– Настройка датчика дождя
– Определение начальной дистанции

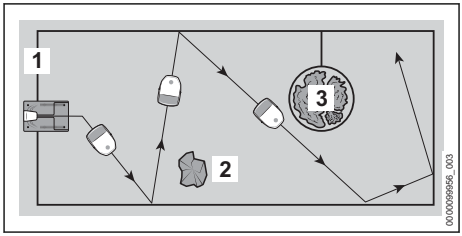
Для определения начальной дистанции необходимо деактивировать защиту PIN-кодом на роботе-газонокосилке.

- ► Если защита PIN-кодом активна: деактивировать защиту PIN-кодом в приложении MY iMOW®.

6 Использование робота-газонокосилки как отдельного прибора

6.1 Описание функционирования

6.1.1 Описание принципа действия



Робот-газонокосилка косит траву по произвольно выбранной траектории. Чтобы робот-газонокосилка мог распознавать границы зоны косьбы, требуется прокладывание ограничительного провода (1) вокруг этой зоны.

Ограничительный провод (1) передает сигнал роботу-газонокосилке. Сигнал генерируется док-станцией.

Твердые препятствия (2) в зоне косьбы распознаются роботом-газонокосилкой с помощью ультразвуковых датчиков и датчика на бампере.

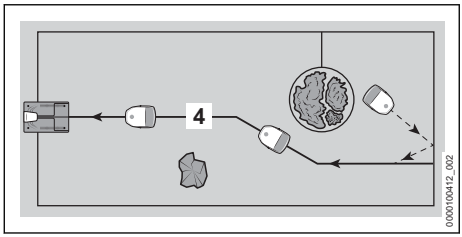
Если робот-газонокосилка распознает твердое препятствие (2), он замедляет ход, касается этого препятствия и затем движется в другом направление.

Области (3), в которые нельзя заезжать роботу-газонокосилке, и препятствия, с которыми он не должен сталкиваться, необходимо огородить от остальной зоны косьбы с помощью ограничительного провода (1).

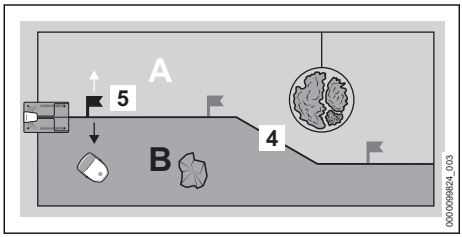
Если робот-газонокосилка распознает отгороженную зону (3), он замедляет ход и затем движется в другом направлении.

При работе режима косьбы робот-газонокосилка самостоятельно покидает док-станцию и косит траву.

Управление роботом-газонокосилкой осуществляется через приложение MY iMOW® и с помощью кнопок на панели управления робота-газонокосилки. Светящаяся полоса на роботе-газонокосилке, а также искусственный речевой вывод сообщают о текущем состоянии робота-газонокосилки.

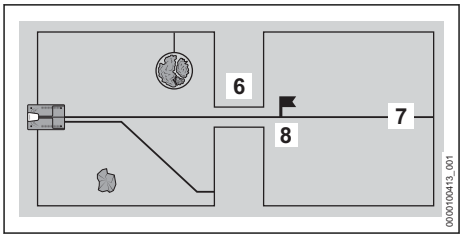


При слишком низком уровне заряда робот-газонокосилка во время косьбы ищет ближайший направляющий кабель (4). Когда робот-газонокосилка распознает направляющий кабель (4), прибор самостоятельно возвращается на док-станцию. Док-станция заряжает аккумулятор. В зоне косьбы должен быть проложен минимум один направляющий кабель (4). Всего может быть проложено максимум три направляющих кабеля. Если необходимо прервать косьбу или дозарядить аккумулятор, робота-газонокосилку можно отправить на док-станцию с помощью приложения MY iMOW® или кнопки «Домой».



На одном направляющем кабеле (4) может быть установлено максимум три точки старта (5). Робот-газонокосилка может подъехать к соответствующей точке старта и от нее начать косьбу.

Направляющий кабель (4) позволяет делить зону косьбы на несколько зон (например: A и B). Зоны устанавливаются с помощью точек старта (5). Исходя из выбранной точки старта робота-газонокосилку можно направить влево или вправо в нужную зону. После этого робот-газонокосилка может косить траву целенаправленно в выбранной зоне. Точками старта и зонами можно управлять через приложение MY iMOW®, их также можно учитывать в плане косьбы.



Если в зоне косьбы имеется узкий участок (6), робот-газонокосилка будет перемещаться по нему до тех пор, пока соблюдается минимальное расстояние между ограничительными проводами. Если расстояние меньше минимального значения, необходимо проложить направляющий кабель (7) через данный узкий участок (6). После этого направляющий кабель (7) будет направлять робот-газонокосилку через данный узкий участок (6) к точке старта (8). Начиная от точки старта (8) робот-газонокосилка может косить траву в зоне косьбы позади данного узкого участка (6). Частоту подачи робота-газонокосилки к точке старта (8) можно регулировать в приложении MY iMOW® и учитывать в плане косьбы.

6.2 Подготовка зоны косьбы и подготовка робота-газонокосилки к эксплуатации

6.2.1 Планирование и подготовка зоны косьбы

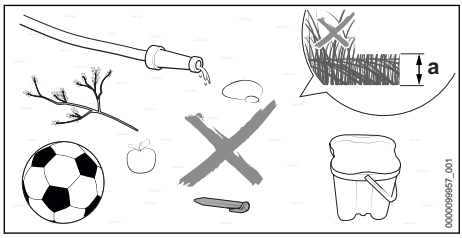
Перед вводом робота-газонокосилки в эксплуатацию необходимо запланировать и подготовить зону косьбы. Это обеспечивает надежность монтажа и эксплуатации, а также позволяет устранить возможные источники помех.

Планирование зоны косьбы

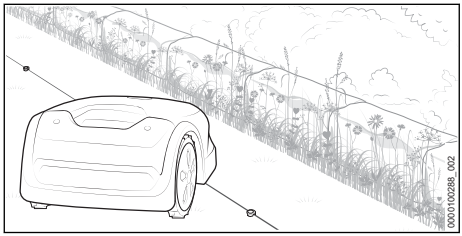
- Ознакомиться с описаниями касательно док-станции и прокладки проводов, приведенными в нижеследующих главах.

- Применить полученную информацию к собственному саду:
  - контур зоны косьбы;
  - расположение док-станции;
  - положение ограничительного провода (соблюдать приведенные указания по отступу от края зоны косьбы и принимать во внимание варианты прокладки проводов);
  - положение направляющего кабеля/ направляющих кабелей (минимальное количество — один, максимальное — три).

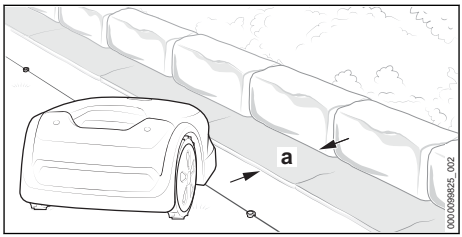
Подготовка зоны косьбы



- Удалить посторонние предметы.
- Удалить металлические, магнитопроводящие и электропроводящие материалы и старые ограничительные провода.
- Косить газон с помощью газонокосилки с такой высотой среза, которая позже будет установлена для работы робота-газонокосилки. Стандартная настройка высоты среза a = 4 см.
- Устранить наличие ям и существенных неровностей.
- Если почва в зоне косьбы твердая и сухая, необходимо ее слегка смочить водой для облегчения вбивания фиксирующих штифтов.



- Ввиду конструктивных особенностей робот-газонокосилка оставляет полосу непрокошенной травы вдоль зон, которые недоступны для движения прибора. Данная полоса может быть использована, например, для высева семян цветов, чтобы создать цветочную зону для насекомых.



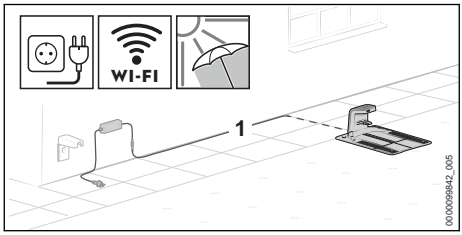
- Если необходимо косить газон без кромки вдоль зон, недоступных для движения устройства: уложить бордюрные камни или плиты с минимальной шириной a = 24 см вдоль этих поверхностей.

6.2.2 Подготовка робота-газонокосилки к эксплуатации

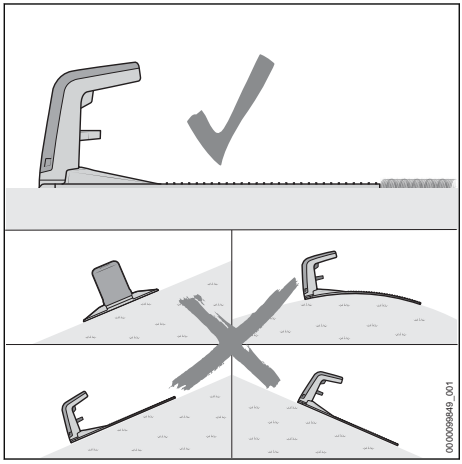
- Снять упаковочный материал и транспортировочные крепления.
- Убедиться в надлежащем состоянии указанных ниже компонентов.
  - Робот-газонокосилка, 🕮 4.6.1
  - Косилочный механизм, 🕮 4.6.2
  - Аккумулятор, 🕮 4.6.3
  - Док-станция и блок питания, 🕮 4.6.4
- Установка док-станции, 🕮 6.3
- Прокладка ограничительного провода, 🕮 6.4
- Завершение прокладывания ограничительного провода, 🕮 6.5.1
- Прокладывание направляющего кабеля, 🕮 6.6.1
- Электрическое подключение док-станции, 🕮 6.7.1
- Зарядка робота-газонокосилки, 🕮 6.8.1
- Блокировка интерфейса радиосвязи Bluetooth®, 🕮 7.1
- Если попытки выполнения предписанных действий заканчиваются безуспешно: не использовать робота-газонокосилку и обратиться к дилеру STIHL.

6.3 Установка док-станции

6.3.1 Общие предписания



- ► Выбрать месторасположение док-станции так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - – Зарядный кабель (1) можно проложить вне области косьбы в направлении подходящей розетки.
  - – Док-станция и блок питания установлены таким образом, что они хорошо видны.
  - – Док-станция находится в самой большой зоне косьбы или той, на которой чаще всего происходит скашивание травы.
  - – По возможности: защитить местонахождение от атмосферных воздействий и солнца.
  - – По возможности: установить док-станцию в пределах диапазона приема беспроводной сети (WLAN).
  - – По возможности: установить док-станцию в нижней части спуска, если зона косьбы имеет склон.



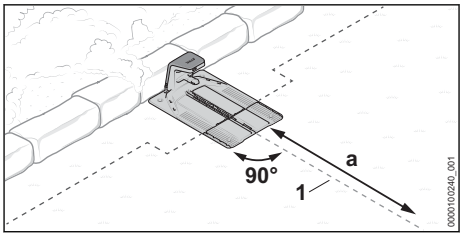
- ► Выровнять док-станцию так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - – Док-станция должна находиться на ровной поверхности.
  - – Отверстие док-станции должно быть направлено вперед, в сторону зоны косьбы.
  - – Док-станцию необходимо выровнять по горизонтали, она не должна быть наклонена в стороны, вперед или назад.
  - – Основание не должно прогибаться, оно должно лежать ровно на земле.

6.3.2 Размещение док-станции

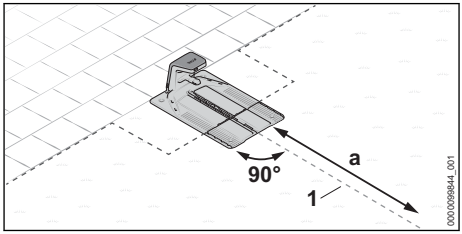
Правильное размещение док-станции зависит от того, где планируется местонахождение прибора и что это место окружает.

- ► Выбрать место и установить док-станцию согласно описанию.

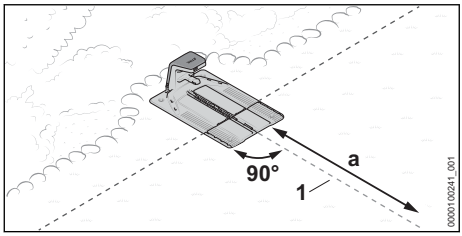
Установка док-станции в зоне косьбы



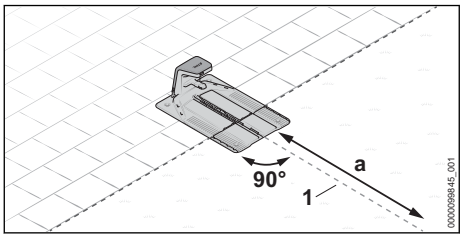
Док-станция располагается на краю зоны косьбы на стене, направляющий кабель (1) можно провести от док-станции в зону косьбы на длину a = 2 м.



Док-станция установлена на краю зоны косьбы. Приграничная зона доступна для движения прибора, направляющий кабель (1) можно провести по прямой от док-станции в зону косьбы на длину a = 2 м.



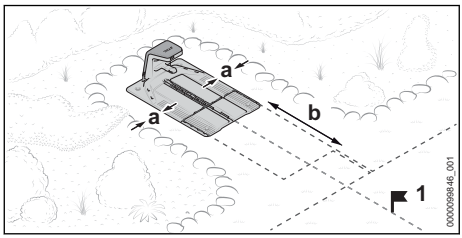
Док-станция частично стоит на клумбе и частично на краю зоны косьбы, направляющий кабель (1) можно провести от док-станции в зону косьбы на длину a = 2 м.



Док-станция частично стоит на доступном для движения участке и частично на краю зоны косьбы, направляющий кабель (1) можно провести от док-станции в зону косьбы на длину a = 2 м.

- Подготовка док-станции, 📖 6.3.3.
- Установка док-станции в зоне косьбы, 📖 6.3.4.

Установка док-станции вне зоны косьбы



Док-станция находится вне зоны косьбы.

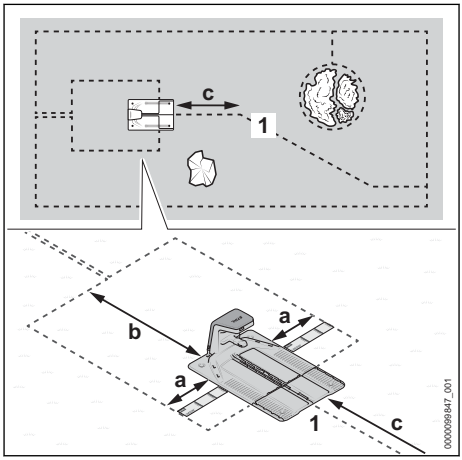
Боковой отступ до пограничных зон должен составлять минимум a = 15 см.

Расстояние от переднего канта док-станции до зоны косьбы должно составлять минимум b = 2 м.

В случае этого варианта для завершения ввода в эксплуатацию следует обязательно установить точку старта (1) в зоне косьбы. В этом случае робот-газонокосилка начнет стрижку травы от этой точки, а не непосредственно от док-станции. Точки старта можно настраивать через приложение MY iMOW®. Частоту движения от точки старта (1) нужно установить в приложении на 100 %.

- Подготовка док-станции, 📖 6.3.3.
- Установка док-станции вне зоны косьбы, 📖 6.3.5.

Установка док-станции по центру зоны косьбы



Док-станция устанавливается по центру зоны косьбы, как остров.

При таком варианте установки ограничительный провод проводят вокруг док-станции и назад к краю зоны косьбы. Направляющий кабель проводят вперед к краю зоны косьбы.

Боковой отступ до прилегающих зон должен составлять минимум a = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler).

Расстояние от заднего канта док-станции до края зоны косьбы должно составлять минимум b = 2 м.

Направляющий кабель (1) можно провести на длину c = 2 м по прямой от док-станции в зону косьбы.

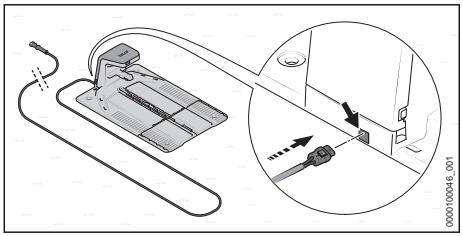
- Подготовка док-станции, 📖 6.3.3.
- Установка док-станции по центру зоны косьбы, 📖 6.3.6.

6.3.3 Подготовка док-станции

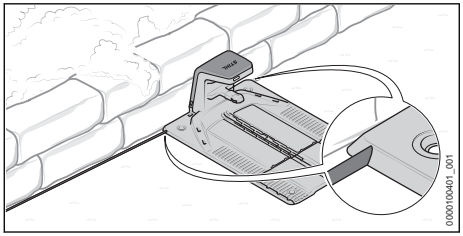
Подключение зарядного кабеля

УКАЗАНИЕ

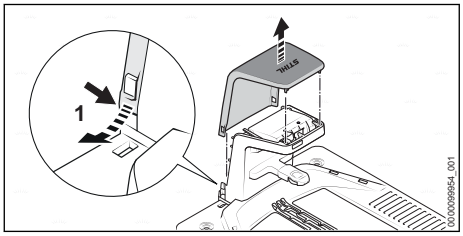
- Штекерные соединения зарядного кабеля в установленном состоянии защищены от загрязнений и пыли. При загрязнении штекерных соединений может произойти нарушение работы док-станции.
  - ► Предохранять открытые штекерные соединения от загрязнений.
  - ► Очищать загрязненные штекерные соединения в соответствии с настоящей инструкцией по эксплуатации.



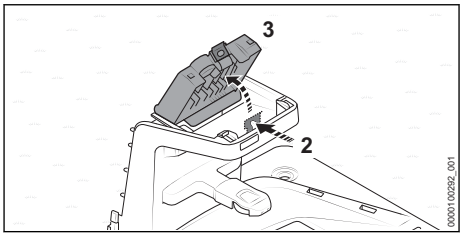
По умолчанию зарядный кабель подключается сзади.



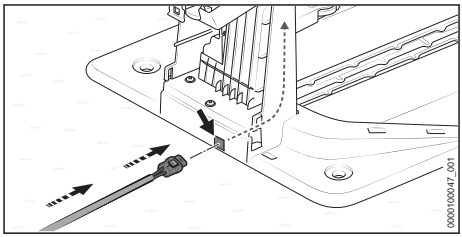
Если док-станция находится непосредственно у стены, зарядный кабель можно также проложить под основанием. Зарядный кабель можно прокладывать таким образом, чтобы он находился справа или слева от основания.



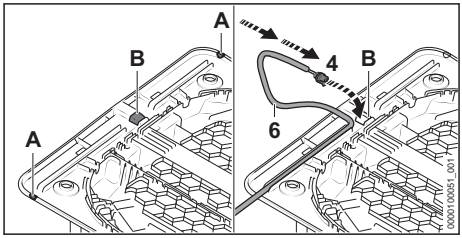
► Слегка отогнуть крышку (1) с обеих сторон и движением вверх снять ее.



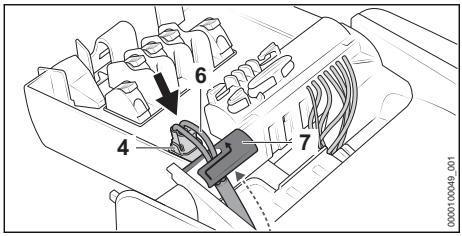
► Нажать фиксирующий рычаг (2) и поднять крышку (3).



► Если док-станция должна подключаться сзади:
  - ► Вставить штекер (4) в отверстие (5) и подтянуть зарядный кабель (6). Зарядный кабель (6) продвинется вверх, внутрь док-станции.

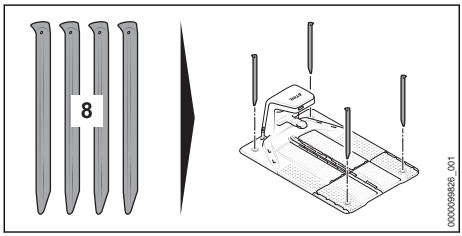


► Если док-станция находится непосредственно у стены или необходимо проложить зарядный кабель под основанием в сторону.
  - ► С нужной стороны основания в положении (A) открыть бортик и удалить заусенцы.
  - ► По центру основания вырезать отверстие (B) и удалить заусенцы.
  - ► Вставить штекер (4) в отверстие (B) и подтянуть зарядный кабель (6). Зарядный кабель (6) продвинется вверх, внутрь док-станции.



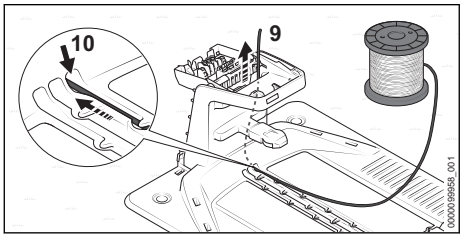
- Зафиксировать зарядный кабель (6) в держателе кабеля (7).
- Вставить штекер (4).
  Штекер (4) с обеих сторон зафиксируется со щелчком.

Фиксация док-станции

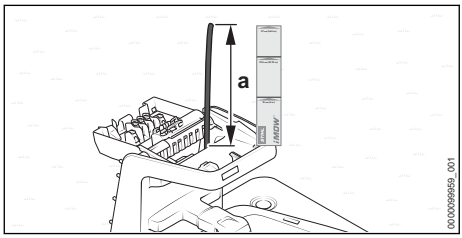


- Зафиксировать док-станцию на поверхности с помощью четырех грунтовых гвоздей (8).

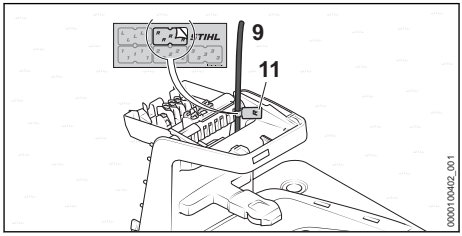
Ввод ограничительного провода



- Вставить начало жилы (9) в правое отверстие (10) и подтянуть.
  Ограничительный провод (9) продвинется вверх, внутрь док-станции.

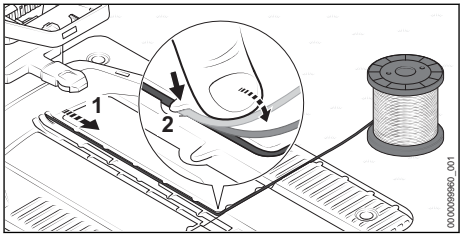


- Подтягивать ограничительный провод до тех пор, пока сверху он не будет выступать вверх на участке a = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler).

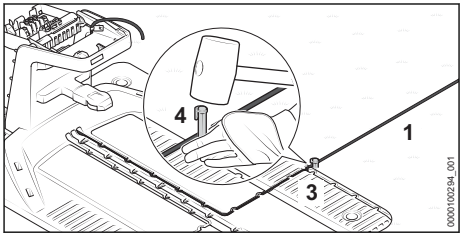


- Маркировать начало жилы (9) рядом с корпусом с помощью соответствующего кабельного маркера (11).
  Маркировка облегчит дальнейшее подключение к нужной клемме.

6.3.4 Установка док-станции в зоне косьбы

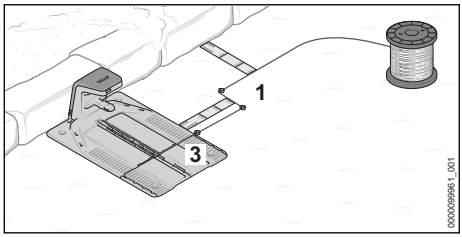


- Проложить ограничительный провод (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком (2).



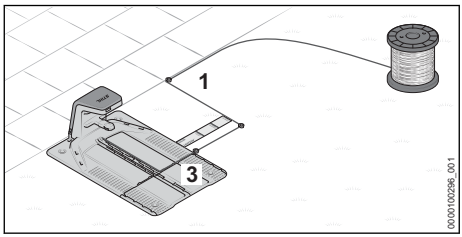
- Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на основании (3) с помощью фиксирующего гвоздя (4).

В случае установки док-станции у стены:



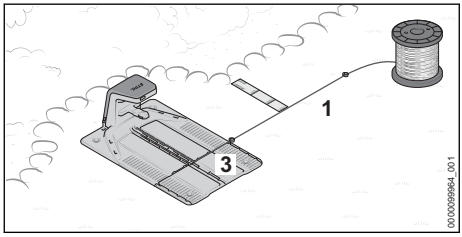
- Отвести ограничительный провод (1) 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) в сторону от основания (3).
- Провести ограничительный провод (1) параллельно основанию (3) к краю зоны косьбы, придерживаясь отступа от стены 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler).
- Проложить ограничительный провод (1) вокруг зоны косьбы по часовой стрелке, 🕮 6.4.

В случае установки док-станции в прилегающей зоне, доступной для движения:



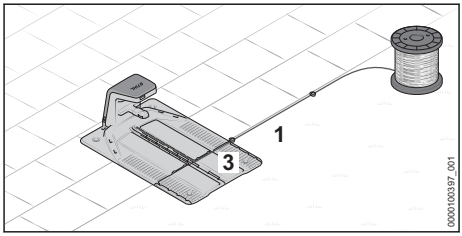
- Отвести ограничительный провод (1) 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) в сторону от основания (3).
- Провести ограничительный провод (1) параллельно основанию (3) к краю зоны косьбы.
- Проложить ограничительный провод (1) вокруг зоны косьбы по часовой стрелке, 🕮 6.4.

В случае установки док-станции частично в клумбе и частично в зоне косьбы:



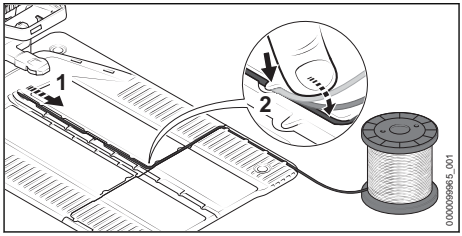
- Отвести ограничительный провод (1) в сторону от основания (3), соблюдая отступ 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler), параллельно клумбе.
- Проложить ограничительный провод (1) вокруг зоны косьбы по часовой стрелке, 🕮 6.4.

В случае установки док-станции частично в доступной для движения прибора зоне и частично в зоне косьбы:

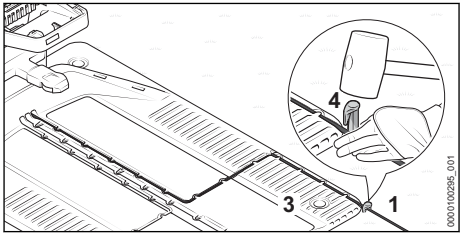


- Отвести ограничительный провод (1) в сторону от основания (3), вдоль доступной для движения прибора зоны.
- Проложить ограничительный провод (1) вокруг зоны косьбы по часовой стрелке, 🕮 6.4.

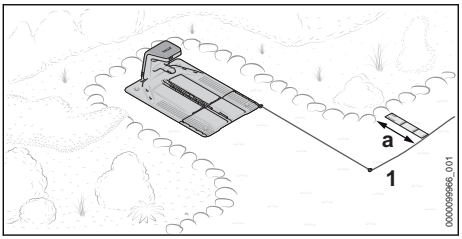
6.3.5 Установка док-станции вне зоны косьбы



- Проложить ограничительный провод (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком (2).

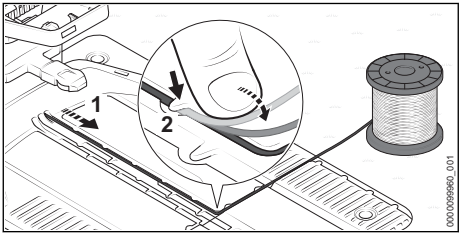


- Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на основании (3) с помощью фиксирующего гвоздя (4).

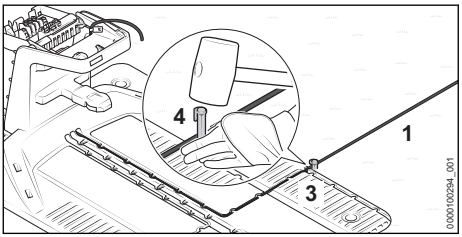


- Провести ограничительный провод (1) вперед в сторону зоны косьбы.
  Корректное расстояние до края зоны косьбы зависит от того, доступен ли для движения прибора край зоны косьбы и должно ли соблюдаться расстояние a = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler).
- Проложить ограничительный провод (1) вокруг зоны косьбы по часовой стрелке, 🕮 6.4.

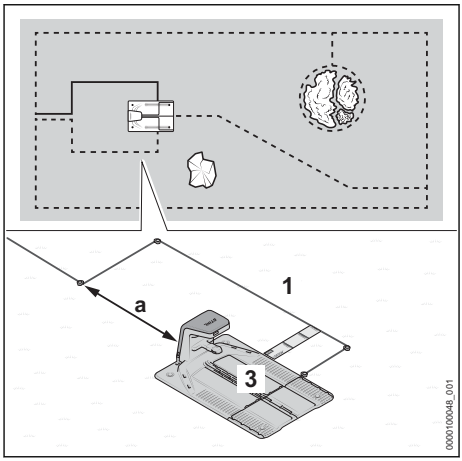
6.3.6 Установка док-станции по центру зоны косьбы



- Проложить ограничительный провод (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком (2).



- Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на основании (3) с помощью фиксирующего гвоздя (4).

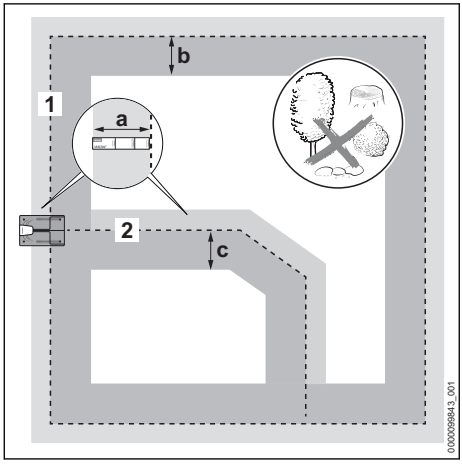


- Отвести ограничительный провод (1) мин. 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) в сторону от основания (3).
- Провести ограничительный провод (1) на расстоянии минимум a = 2 м позади основания (3).
- Провести ограничительный провод (1) по центру позади док-станции к краю зоны косьбы.
  Корректность соблюдения расстояния до края зоны косьбы зависит от прилегающей зоны.
- Проложить ограничительный провод (1) вокруг зоны косьбы по часовой стрелке, 🕮 6.4.

6.4 Прокладывание ограничительного провода

6.4.1 Общие предписания

Проверка положения ограничительного провода и направляющего кабеля в зоне косьбы



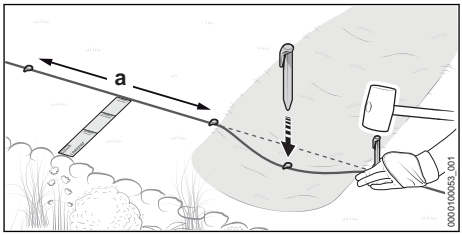
- Убедиться, что зона косьбы вдоль ограничительного провода и направляющего кабеля следующей ширины была ровной по возможности без препятствий:

Ограничительный провод (1)
- наружу: a = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler)
- внутрь: b = 1,2 м

Направляющий кабель (2)
- справа в направлении движения к док-станции: a = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler)
- влево в направлении к док-станции: c = 1,2 м

Прокладывание ограничительного провода
- Прокладывать ограничительный провод по часовой стрелке начиная от док-станции.
- Не перегибать, не разделять, не натягивать и не перекрещивать ограничительный провод.
- Убедиться, что ограничительный провод не перекрещен с направляющим кабелем.
  - Исключение: при установке прохода направляющий кабель должен перекрещиваться с ограничительным проводом.
- Соблюдать минимальное расстояние 1 м относительно ограничительных проводов оборудования, находящегося рядом с роботом-газонокосилкой.
- Убедиться, что длина ограничительного провода не превышает 850 м.
- Не прокладывать ограничительный провод и направляющий кабель на разной высоте.

Фиксация ограничительного провода и направляющего кабеля

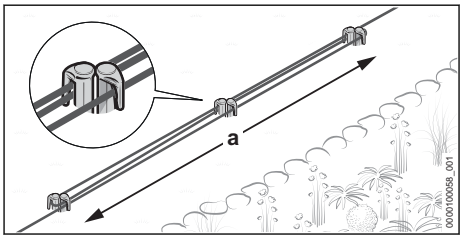


- Зафиксировать ограничительный провод и направляющий кабель с помощью фиксирующих штифтов таким образом, чтобы выполнялись следующие условия:
  - Максимальное расстояние между фиксирующими штифтами составляет a = 1 м.
  - Ограничительный провод и направляющий кабель на всех участках проложен ровно по поверхности земли.
  - Фиксирующие штифты полностью вбиты в землю.

Прокладывание проводов с запасом

Запас провода облегчает корректирование при прокладке проводов и дает свободу для будущих корректировок.
Примеры:
- При расширении клумбы необходимо устанавливать новые границы.
- Кустарники растут, и ограничительный провод следует проводить вокруг растений с увеличенным отступом.
- Ограничительный провод к док-станции был слишком сильно обрезан и не может быть подключен.

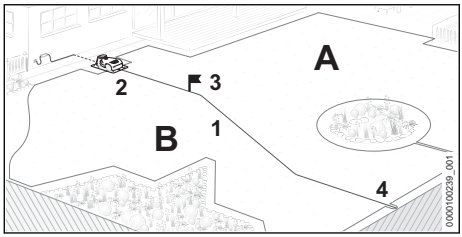
Можно запланировать и проложить один или несколько запасных проводов.



- ► Ограничительные провода на участке длиной a = 1 м проложить параллельно и близко друг другу вокруг двух фиксирующих штифтов так, чтобы ограничительные провода не перекрещивались.
- ► Запас проводов зафиксировать посередине с помощью двух дополнительных фиксирующих штифтов.

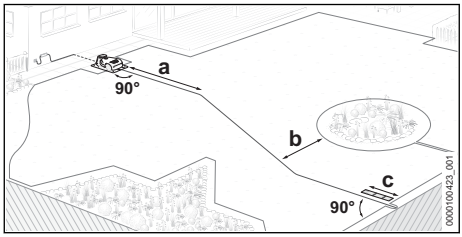
6.4.2 Планирование прокладки направляющего кабеля и создание точки подключения на ограничительном проводе

Прокладывание направляющего кабеля или нескольких кабелей должно быть заранее тщательно спланировано. Уже при прокладывании ограничительного провода следует учитывать расположение всех направляющих кабелей. Должен быть проложен один направляющий кабель, всего может быть проложено максимум три направляющих кабеля.

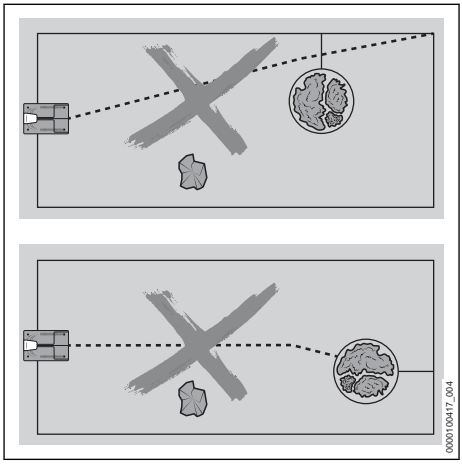


Направляющий кабель (1) выполняет следующие функции:
- – ориентирование при отправлении на док-станцию (2);
- – активация точки старта (3);
- – разделение зоны косьбы на несколько зон (A и B).

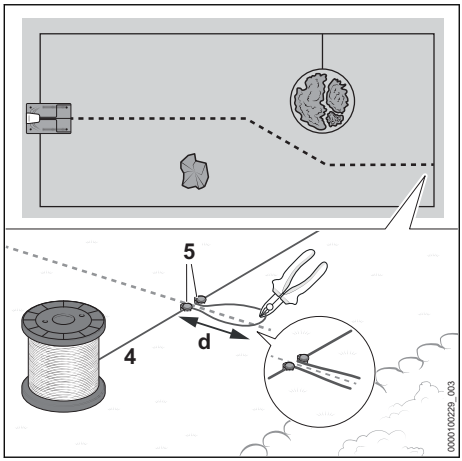
Направляющий кабель (1) прокладывают начиная от док-станции (2) через зону кошения и подключают к самой удаленной точке на расположенном по периметру ограничительном проводе (4). 📖 6.6



- ► Спланировать прокладку направляющего кабеля таким образом, чтобы были выполнены следующие условия:
- – Направляющий кабель прокладывается от док-станции в зону кошения по прямой на длину a =2 м.
- – Минимальное расстояние между направляющим кабелем и расположенном по периметру ограничительным проводом составляет b = 27,5 см
- – Направляющий кабель проводится на минимальном расстоянии c = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) по прямой и в правый угол к ограничительному проводу, а затем подсоединяется.



- – Направляющий кабель не должен перекрещиваться с соединением ограждения.
- – Направляющий кабель нельзя подключать к ограничительному проводу в углу.
- – Направляющий кабель нельзя подключать к ограничительному проводу, ограничивающему зону, в которую мотокоса не должна заезжать.
- – Направляющий кабель и ограничительный провод не должны перекрещиваться. Исключение: при установке прохода направляющий кабель должен перекрещиваться с ограничительным проводом.
- – Направляющий кабель нельзя перегибать, натягивать, он не должен перекрещиваться.



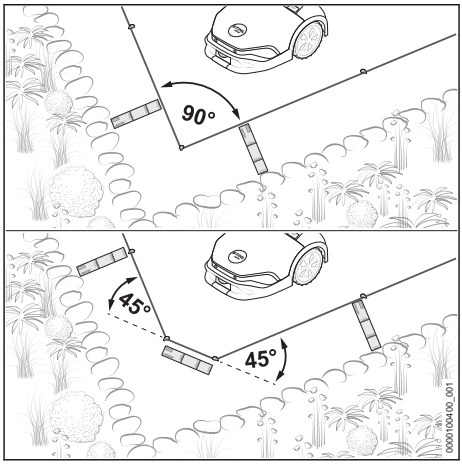
При установке проходящего по периметру ограничительного провода (4) необходимо проложить точки включения для направляющего кабеля:

- Зафиксировать ограничительный провод (4) на предусмотренных точках с помощью фиксирующего гвоздя (5).
- Проложить ограничительный провод (4) к петле длиной d = 15 см и зафиксировать с помощью другого фиксирующего гвоздя (5).
- Разрезать ограничительный провод (4) на конце петли, например, с помощью кусачек. По окончании установки концы провода подсоединяют к направляющему кабелю. 📖 6.6
- Продолжить прокладку ограничительного провода (4) вокруг зоны кошения.

6.4.3 Углы

Углы 90°

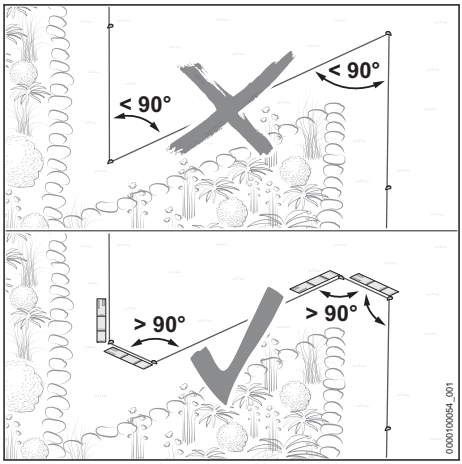
Углы 90° можно поделить с помощью одного угла 45° на две части. Тем самым на таком участке робот-газонокосилка будет перемещаться более плавно и с меньшим количеством рывков менять свое направление.



- Проложить ограничительный провод в углу на участке длиной минимум 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) в поперечном направлении.

Острые углы < 90°

Поделить острые углы < 90° на две части. Тем самым на таком участке робот-газонокосилка будет более плавно и с меньшим количеством рывков менять свое направление.



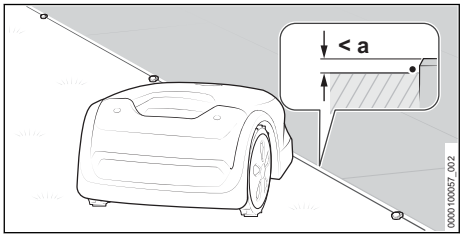
- Убедиться, что угол остроконечных углов не меньше 90°.

- ► Если угол менее 90°: разделить угол.
  - ► Сформировать угол более 90°. После этого проложить ограничительный провод на участке длиной минимум 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) по прямой.
  - ► После этого сформировать угол более 90°. После этого проложить ограничительный провод на участке длиной минимум 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) по прямой.

6.4.4 Доступная для движения прибора зона

Робот-газонокосилка может заезжать в зоны, непосредственно прилегающие к зоне косьбы, если разность по высоте между зоной, доступной для движения прибора, и зоной косьбы составляет не более 1,5 см. Грунт должен быть устойчивым и не иметь препятствий.
Примеры:
– Терраса
– Мощеная дорога
– Бордюрные камни или листы

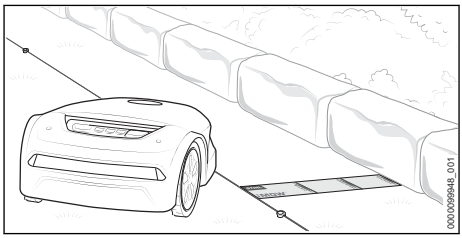
Небольшое расстояние между ограничительным проводом и доступной для движения прибора зоной позволяет стричь газон без непрокошенного «канта».



- ► Прокладывать ограничительный провод без отступа и параллельно доступной для движения прибора зоне.
  Максимальная разность по высоте между зоной, доступной для движения прибора, и зоной косьбы составляет a = 1,5 см

6.4.5 Недоступная для движения прибора зона

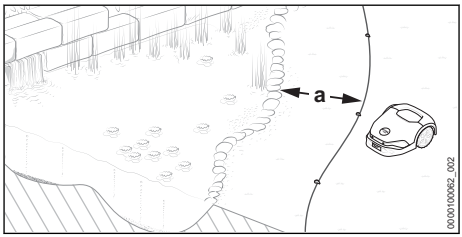
Зона не доступна для движения прибора, если в зоне косьбы вблизи от грунта выступают какие-либо препятствия, имеется неустойчивый или очень неровный грунт и прилегающая зона составляет менее 1,5 см.
Примеры:
– Стена или забор
– Живая изгородь или кустарники с низкими ветками
– Альпийская горка или дорожка с твердым покрытием
– Почва с большим количеством выступающих корней и неровностей



- ► Прокладывать ограничительный провод на расстоянии 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) параллельно недоступной для движения прибора зоне.
- ► Если недоступная для движения прибора зона расположена в зоне косьбы: отделить недоступную для движения прибора зону с помощью ограждения.

6.4.6 Водная поверхность

В случае водной поверхности необходимо обеспечить увеличенное расстояние до проводов, если водная поверхность не отделена от зоны косьбы прочным заграждением высотой минимум 10 см.
Примеры:
– Садовый пруд
– Бассейн
– Ручей или река

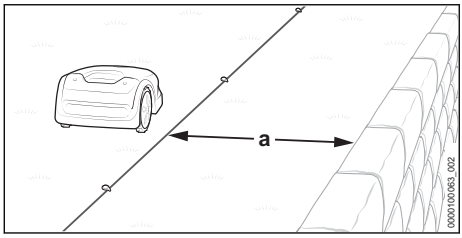


- ► Прокладывать ограничительный провод на расстоянии a = 1 м параллельно берегу реки.
- ► Если водная поверхность расположена в зоне косьбы: отделить водную поверхность с помощью ограждения.

6.4.7 Обрывистый край

В случае обрывистого края необходимо обеспечить увеличенное расстояние до проводов, если обрывистый край не отделен от зоны

косьбы прочным заграждением высотой минимум 10 см.
Примеры:
– Лестница
– Опорная стена
– Ступенчатый уклон

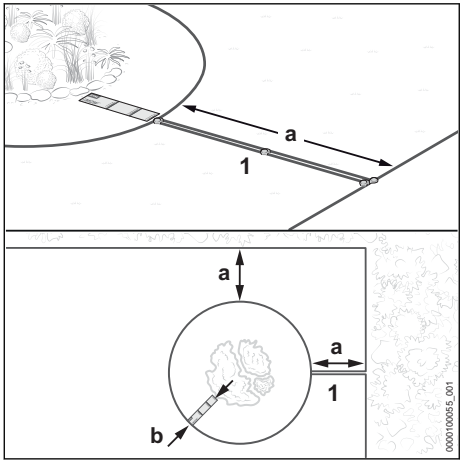


► Прокладывать ограничительный провод на расстоянии a = 1 м параллельно обрывистому краю.

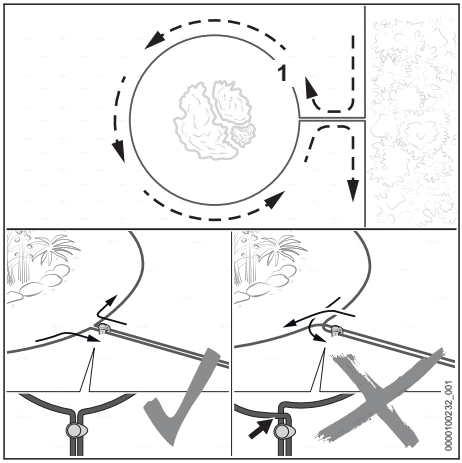
6.4.8 Ограждаемая площадь

Участки в зоне косьбы, куда не сможет или не должен заезжать робот-газонокосилка, должны быть отделены с помощью ограждения.
Примеры:
– Клумба без прочного ограждения высотой мин. 10 см.
– Садовый пруд или бассейн без прочного ограждения высотой мин. 10 см.
– Препятствия, которых нельзя касаться
– Недостаточно прочные препятствия
– Препятствия высотой ниже 10 см

Для стабильности косьбы ограждения не должны иметь вогнутую форму.



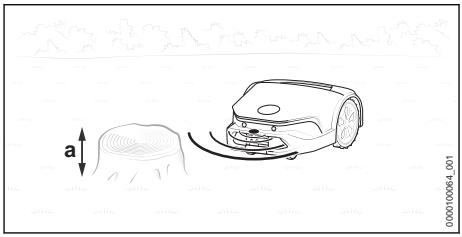
► Ограничительный провод (1) должен идти от бортика в направлении ограждения. Убедиться, что для ограждения соблюдены следующие размеры:
– Минимальное расстояние до других ограничительных проводов a = 55 см
– Расстояние до провода b = 37 см (длина: 1 шаблон для измерения iMOW® Ruler) (в случае водной поверхности и обрывистого края b = 1 м)
– Минимальный диаметр ограждаемой площади: 74 см (длина: 2 шаблона для измерения iMOW® Ruler)



► Проложить ограничительный провод (1) вокруг области, которую нужно отгородить.
► Ограничительные провода (1) проложить обратно к бортику параллельно и близко друг к другу так, чтобы они не перекрещивались.

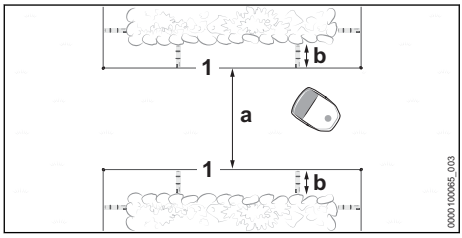
6.4.9 Твердое препятствие

Твердое препятствие в зоне косьбы не требуется отделять ограждением, если препятствие имеет высоту минимум 10 см. Препятствие распознается ультразвуковыми датчиками и датчиком на барьере.



► Твердое препятствие высотой мин. a = 10 см не требуется отгораживать.

6.4.10 Узкий участок



Робот-газонокосилка заезжает во все узкие участки, пока соблюдается минимальное расстояние (a) между ограничительными проводами (1).

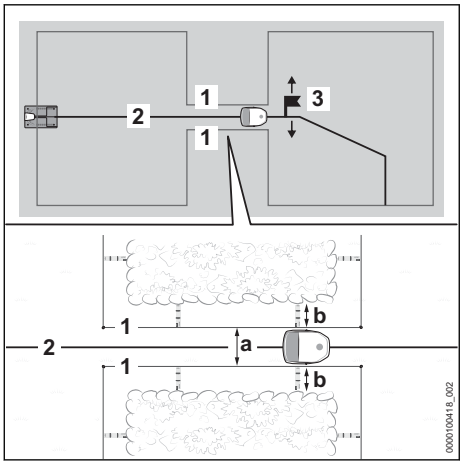
► Проложить ограничительный провод (1) согласно изображению и убедиться, что соблюдаются следующие размеры:

– Минимальное расстояние между ограничительными проводами (1) на узком участке: a = 2 м

– Если узкий участок имеет препятствия по бокам: предусмотреть дополнительный отступ b = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler)

► Если минимальное расстояние a = 2 м между ограничительными проводами (1) ниже необходимого значения: Проложить направляющий кабель по центру через узкий участок.

Узкий участок с направляющим кабелем



Ограничительный провод (2) целенаправленно ведет робота-газонокосилку через узкий участок, пока соблюдается минимальное расстояние (a) между ограничительными проводами (1).

Для завершения ввода в эксплуатацию необходимо установить точку старта (3) позади узкого участка и задать частоту движения от него. В противном случае робот-газонокосилка не найдет узкий участок. Точки старта можно настраивать через приложение MY iMOW®.

► Проложить ограничительный провод (1) согласно изображению и убедиться, что соблюдаются следующие размеры:

– Минимальное расстояние между ограничительными проводами (1) на узком участке: a = 55 см

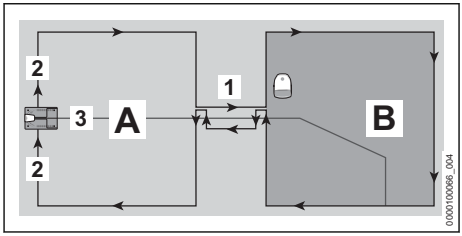
– Если узкий участок имеет препятствия по бокам: предусмотреть дополнительный отступ b = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler)

► Проложить направляющий кабель (2) по центру узкого участка.

► Если боковой отступ b = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) ниже минимального значения: установить проход для возможности направить робот-газонокосилку в другую зону косьбы 🕮 6.4.11 или отгородить область узкого участка от зоны косьбы.

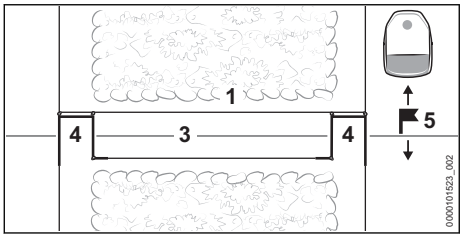
6.4.11 Проход

Описание принципа действия



С помощью прохода (1) можно целенаправленно преодолевать узкие участки или устанавливать переходы. Проход разделяет всю зону косьбы на основную зону косьбы (A) и дополнительную зону косьбы (B).

Ограничительный провод (2) прокладывается непрерывно. При этом он образует проход на переходе из основной зоны косьбы (A) в дополнительную зону косьбы (B).



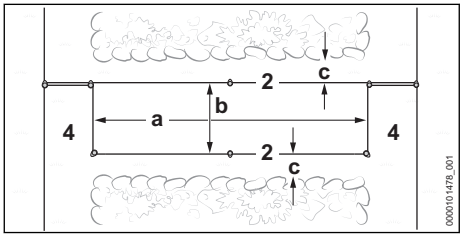
Проволочные петли (4) сообщают роботу-газонокосилку, что проход начинается или заканчивается.

В проходе необходимо по центру проложить направляющий кабель (3).

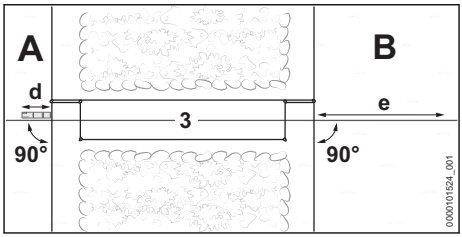
После прохода точка старта (5) должна быть обязательно установлена в зоне косьбы (B). В противном случае робот-газонокосилка не пройдет из основной зоны косьбы (A) через проход в дополнительную зону косьбы (B). Точки старта и частоту движения от точки старта можно настраивать через приложение MY iMOW®.

В проходе не осуществляется скашивание травы.

Общие предписания

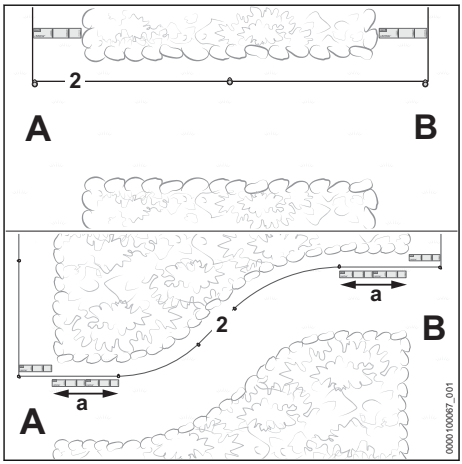


- Обеспечить выполнение следующих условий:
  - Минимальное расстояние между проволочными петлями (4) составляет a = 74 см (длина: 2 шаблона для измерения iMOW® Ruler).
  - Расстояние между ограничительными проводами (2) составляет не менее b = 55 см.
  - Расстояние до боковых препятствий составляет не менее c = 15 см.



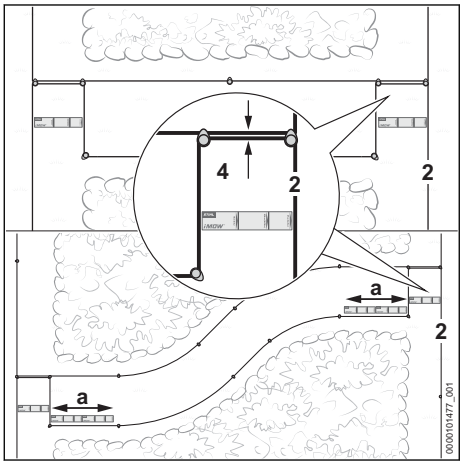
- Обеспечить выполнение следующих условий:
  - Направляющий кабель (3) можно провести перед проходом по длине минимум d = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) по прямой и в правом углу (90°) в сторону прохода.
  - Направляющий кабель (3) можно провести за проходом по длине минимум e = 2 м по прямой и в правом углу (90°) от прохода к дополнительной зоне косьбы (B).
- Если расстояния и значения длины не удается соблюсти, необходимо отделить дополнительную зону косьбы (B) от основной зоны косьбы (A) и установить прилегающую зону.

Прокладка прохода

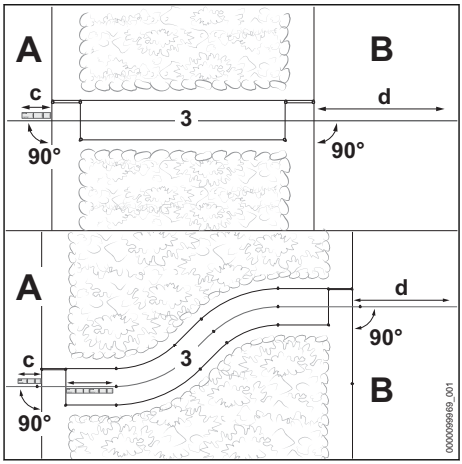


- Проложить ограничительный провод (2) от основной зоны косьбы (A) к дополнительной зоне косьбы (B), как показано на рисунке.

- Если проход прокладывается с отступом: проложить ограничительный провод (2) по длине a = 74 см (длина: 2x iMOW® Ruler) в начале и конце прохода по прямой и в правом углу (90°) к зоне косьбы.
- Провести ограничительный провод (2) по часовой стрелке вокруг зоны косьбы (B) и обратно к проходу.



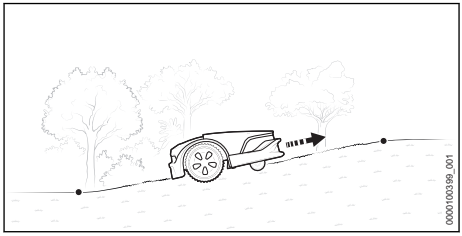
- Ограничительные провода (2) по длине 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) проложить параллельно и близко друг к другу так, чтобы они не перекрещивались.
- Провести ограничительный провод (2) на расстоянии минимум 55 см параллельно в направлении основной зоны косьбы (A).
- Ограничительные провода (2) по длине 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) проложить параллельно и близко друг к другу в направлении основной зоны косьбы (A) так, чтобы они не перекрещивались.
- Если проход прокладывается с отступом: проложить ограничительный провод (2) по длине a = 74 см (длина: 2x iMOW® Ruler) в начале и конце прохода по прямой и в правом углу (90°) к зоне косьбы.
- Завершить прокладку проводов в основной зоне косьбы (A).



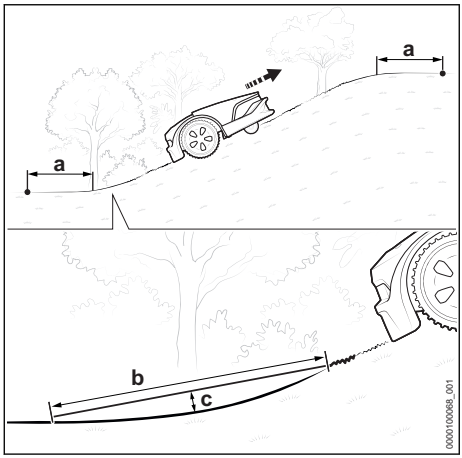
- Провести направляющий кабель (3) в основной зоне косьбы (A) по длине минимум c = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) по прямой и в правом углу (90°) в сторону прохода.
- Проложить направляющий кабель в проходе.
- Провести направляющий кабель (3) за проходом по длине минимум d = 2 м по прямой и в правом углу (90°) к дополнительной зоне косьбы (B).

6.4.12 Уклоны/спуски

Робот-газонокосилка может заезжать на уклоны максимум до 45 % и стричь там траву. Тяговые колёсики iMOW® можно использовать для проезда и скашивания уклонов до 55 %. Тяговые колёсики iMOW® доступны в качестве принадлежностей.



- Если уклон/спуск в зоне косьбы составляет максимум 27 %: проложить ограничительный провод обычным способом.

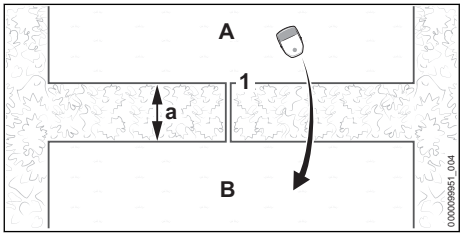


- Если уклон/спуск в зоне косьбы составляет более 27 %: перед и после уклона/спуска проложить ограничительный провод с отступом минимум a = 1,20 м.
- Чтобы робот-газонокосилка мог проехать по переходу от ровной поверхности к уклону/спуску, радиус перехода должен быть таким, чтобы на длину b = 1 м расстояние до земли не превышало значение c = 10 см.

6.4.13 Прилегающая зона

Робот-газонокосилка не может самостоятельно заезжать в прилегающую зону. Клиент должен поместить робот-газонокосилку в прилегающую зону.

В прилегающей зоне нельзя прокладывать направляющий кабель.



- Провести и проложить ограничительный провод (1) от основной зоны (A) в прилегающую зону (B).
  Минимальное расстояние до ограничительных проводов a = 74 см (длина: 2 шаблона для измерения iMOW® Ruler)
- Убедиться, что длина ограничительного провода (1) не превышает 850 м.
- Ограничительные провода (1) проложить параллельно и близко друг другу вне зоны косьбы (A), не допуская их перекрещивания.

6.4.14 Небольшая зона косьбы

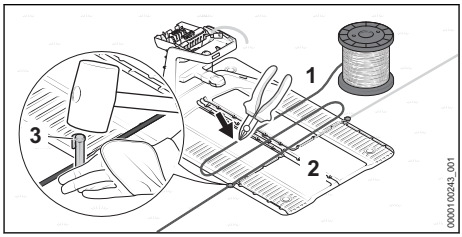
На малой площади, для которой требуется менее 20 м ограничительного провода, используется модуль для малой площади STIHL AKM 100.

Модуль STIHL AKM 100 стабилизирует сигнал, передаваемый по проводу, и с помощью соединителей проводов соединяется с ограничительным проводом.

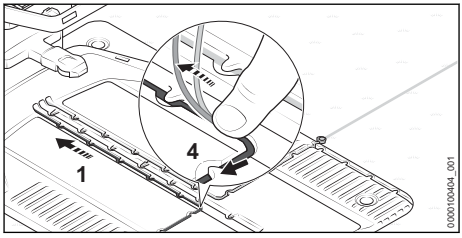
6.5 Завершение прокладывания ограничительного провода

6.5.1 Завершение прокладывания ограничительного провода

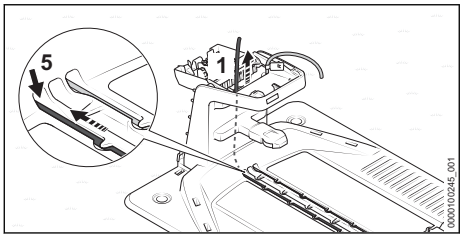
Док-станция на краю зоны косьбы, док-станция у края зоны косьбы



- Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на основании (2) с помощью фиксирующего гвоздя (3).
- С помощью ограничительного провода (1) отмерить две ширины основания (2), после чего с помощью кусачек укоротить ограничительный провод (1).

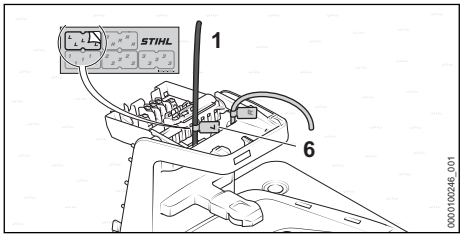


- Проложить ограничительный провод (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком (4).



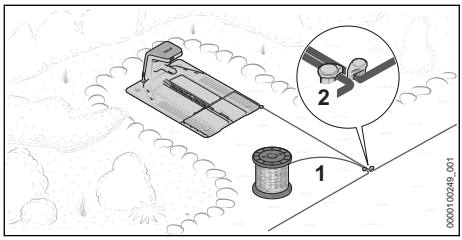
► Вставить ограничительный провод (1) в левое отверстие (5) и подтянуть.

Конец жилы (1) продвинется вверх, внутрь док-станции.

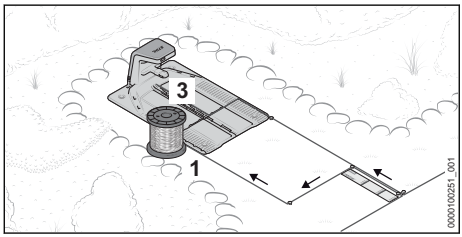


► Маркировать конец жилы (1) рядом с корпусом с помощью соответствующего кабельного маркера (6).

Док-станция вне зоны косьбы

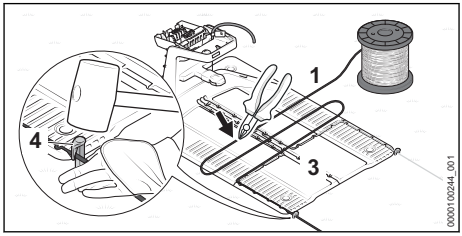


► Провести ограничительный провод (1) вблизи уже проложенного ограничительного провода и зафиксировать с помощью фиксирующего гвоздя (2).



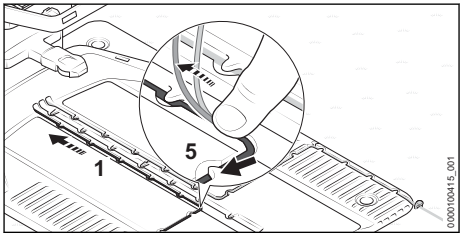
► Проложить ограничительный провод (1) вблизи другого ограничительного провода и параллельно ему на участке 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) обратно к док-станции, избегая при этом перекрещивания.

► Провести ограничительный провод (1) обратно к краю, а затем к основанию (3).

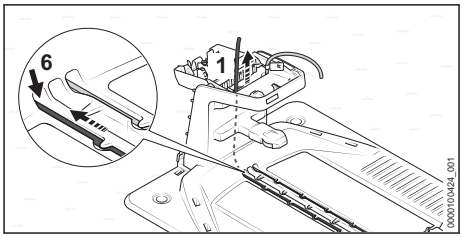


► Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на основании (3) с помощью фиксирующего гвоздя (4).

► С помощью ограничительного провода (1) отмерить две ширины основания (3), после чего с помощью кусачек укоротить ограничительный провод (1).

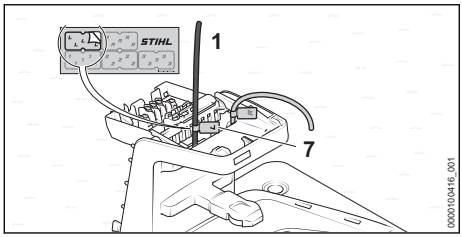


► Проложить ограничительный провод (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком (5).



► Вставить ограничительный провод (1) в левое отверстие (6) и подтянуть.

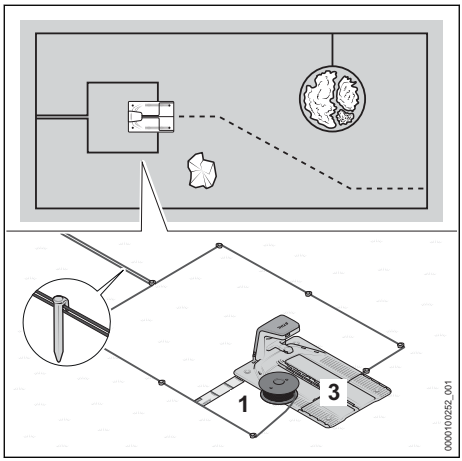
Конец жилы (1) продвинется вверх, внутрь док-станции.



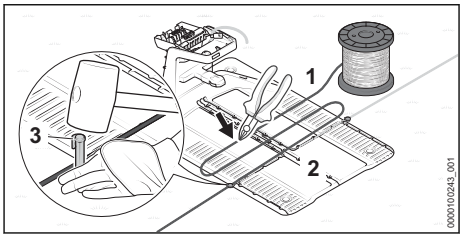
► Маркировать конец жилы (1) рядом с корпусом с помощью соответствующего кабельного маркера (7).

Для завершения ввода в эксплуатацию следует обязательно установить точку старта в зоне косьбы. В противном случае робот-газонокосилка не найдет путь к зоне косьбы. Точки старта и частоту движения от точки старта можно настраивать через приложение MY iMOW®.

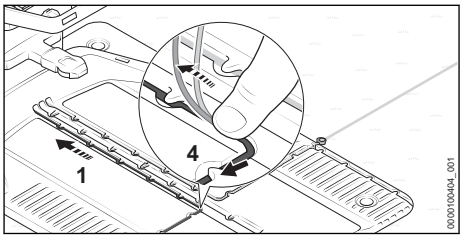
Установка док-станции по центру зоны косьбы



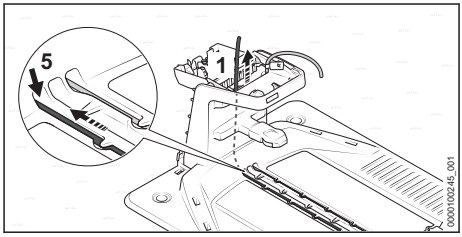
► Провести ограничительный провод (1) вблизи уже проложенного ограничительного провода.
► Проложить ограничительный провод (1) близко к другому ограничительному проводу и параллельно ему обратно к док-станции так, избегая при этом перекрещивания.
► Провести ограничительный провод (1) на расстоянии минимум 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) вокруг основания (3) вперед.



► Зафиксировать ограничительный провод (1) непосредственно на основании (2) с помощью фиксирующего гвоздя (3).
► С помощью ограничительного провода (1) отмерить две ширины основания (2), после чего с помощью кусачек укоротить ограничительный провод (1).

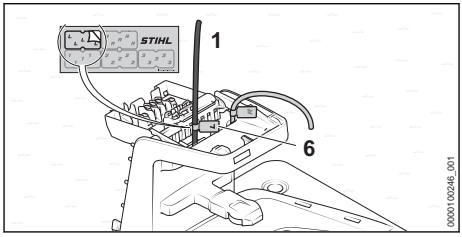


► Проложить ограничительный провод (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком (4).



► Вставить ограничительный провод (1) в левое отверстие (5) и подтянуть.

Конец жилы (1) продвинется вверх, внутрь док-станции.



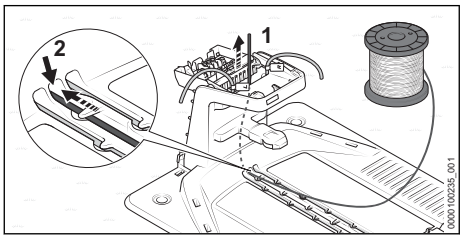
► Маркировать конец жилы (1) рядом с корпусом с помощью соответствующего кабельного маркера (6).

6.6 Прокладывание кабеля управления

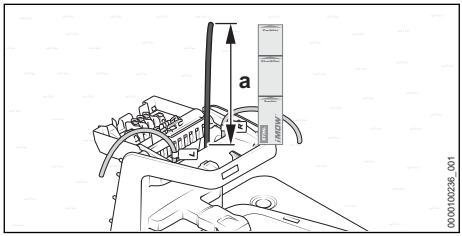
6.6.1 Прокладывание кабеля управления

Уже при прокладывании ограничительного провода следует учитывать расположение всех направляющих кабелей.

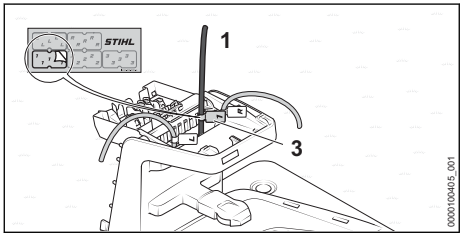
► Учитывать общие предписания по прокладыванию ограничительного провода 🕮 6.4.2.



► Начало направляющего кабеля (1) вставить в центральное отверстие (2) и подтянуть. Направляющий кабель (1) продвинется вверх, внутрь док-станции.

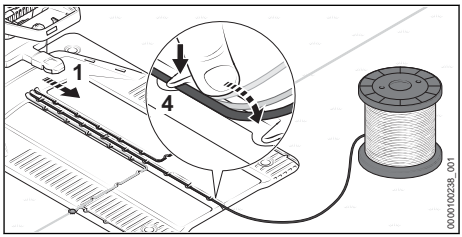


► Подтягивать направляющий кабель (1) до тех пор, пока сверху он не будет иметь выступ длиной a = 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler).

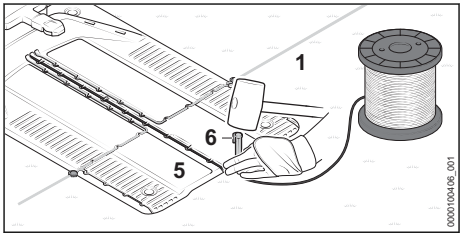


► Маркировать направляющий кабель (1) рядом с корпусом с помощью соответствующего кабельного маркера (3).

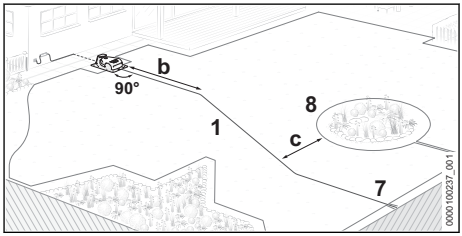
Маркировка облегчит дальнейшее подключение к нужной клемме.



► Проложить направляющий кабель (1) в основании таким образом, чтобы он ровно располагался в кабельном канале и был зафиксирован крючком (4).

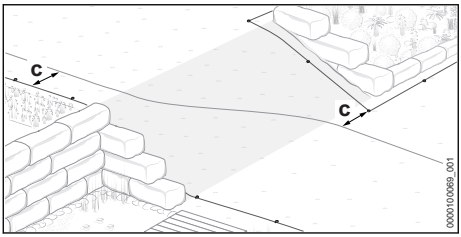


► Зафиксировать направляющий кабель (1) непосредственно на основании (5) с помощью фиксирующего гвоздя (6).

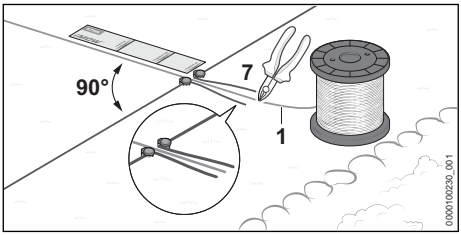


► Провести направляющий кабель (1) по длине b = 2 м прямо и в правом углу (90°) от док-станции в зону косьбы.

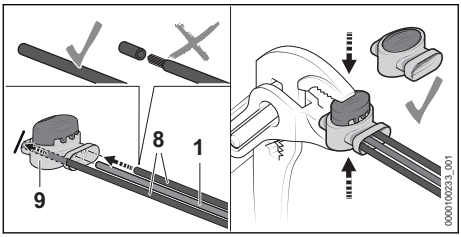
► Провести направляющий кабель (1) к петле из провода (7) на краю зоны косьбы. Расстояние до расположенного по периметру ограничительного провода (8) должно составлять минимум c = 27,5 см.



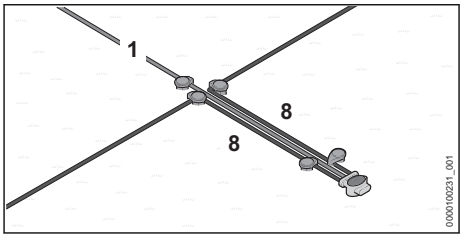
- Проложить направляющий кабель на откосе по диагонали. Расстояние до ограничительного провода должно составлять минимум c = 27,5 см.



- Провести направляющий кабель (1) по длине минимум 37 см (длина: 1x iMOW® Ruler) по прямой и в правом углу (90°) к петле из провода (7).
- Проложить направляющий кабель (1) по центру петли из провода (7).
- С помощью кусачек разрезать направляющий кабель (1) на конце петли из провода (7) и все концы проволоки сделать одинаковой длины.



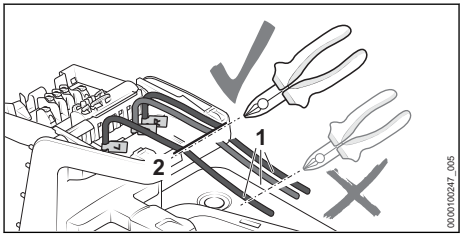
- Вставить концы ограничительного провода (8) и направляющего кабеля (1) в соединитель провода (9) до упора.
  С концов проволоки нельзя удалять изоляцию.
- Обжать соединитель провода (1) до упора с помощью клещей.



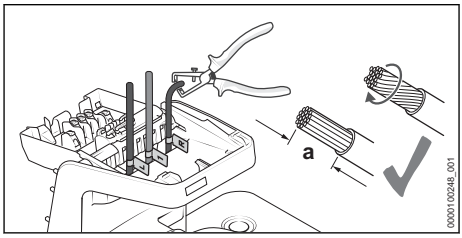
- Ограничительные провода (8) и направляющий кабель (1) проложить параллельно и близко друг другу так, чтобы провода не перекрещивались.
- Зафиксировать провода с помощью дополнительных фиксирующих штифтов.

6.7 Электрическое подключение док-станции

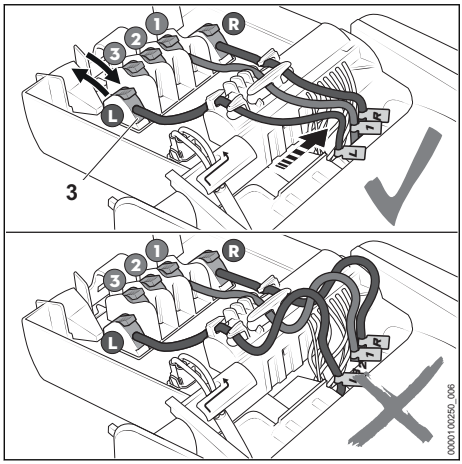
6.7.1 Подсоединение ограничительного провода и направляющего кабеля



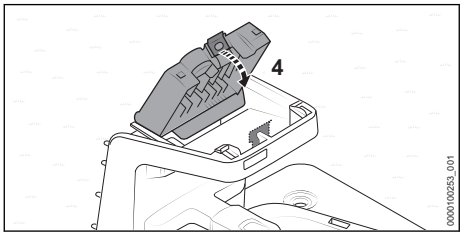
- Слегка натянуть концы жил (1) и с помощью кусачек укоротить вдоль канта (2).



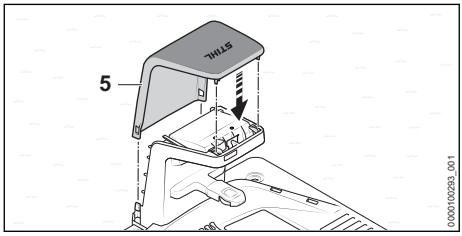
- На концах жил на участке a = 10 мм удалить изоляцию.
- Скрутить жилы проводов таким образом, чтобы ни одна из них не выступала.



- Маркированные концы жил присвоить соответствующим клеммам.
- Откинуть рычаг соответствующей клеммы (3).
- Конец жилы с удаленной изоляцией ввести в соответствующую клемму (3) и закрыть рычаг, переместив его обратно вперед.
- Зафиксировать ограничительный провод и направляющий кабель в держателях кабелей согласно изображению и нажать справа.

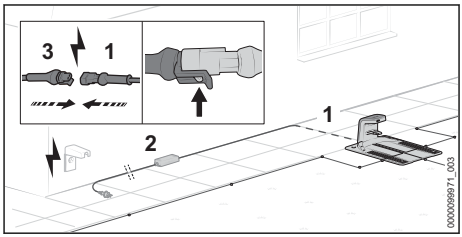


- Захлопнуть крышку (4) движением вперед. Крышка (4) зафиксируется со щелчком.

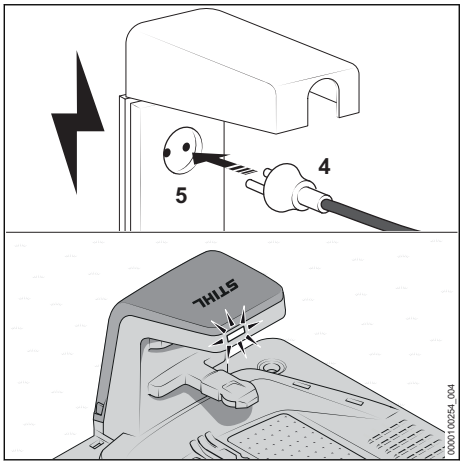


- Установить крышку (5). Кожух (5) зафиксируется со щелчком.

6.7.2 Прокладка зарядного кабеля и подключение блока питания



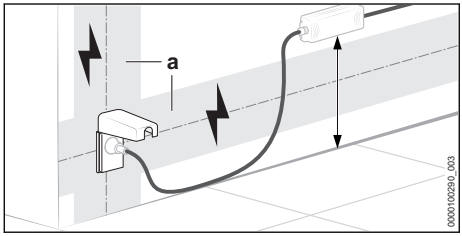
- Проложить зарядный кабель (1) к месторасположению блока питания (2).
- Выбрать месторасположение блока питания (2) так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - Блок питания (2) и кабель подключения находятся вне зоны косьбы.
  - Подходящая сетевая розетка расположена в достаточной близости от блока питания (2).
  - Блок питания (2) находится на ровном и сухом основании.
  - Блок питания (2) размещен выше уровня пола, если он может постоянно подвергаться воздействию влаги.
  - По возможности: защитить местонахождение от атмосферных воздействий и солнца.
- Проложить зарядный кабель так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - Зарядный кабель (1) находится вне зоны косьбы.
  - Зарядный кабель (1) проложен так, что об него нельзя споткнуться.
  - Зарядный кабель (1) не натянут и не запутан.
  - Зарядный кабель (1) полностью размотан и не находится под док-станцией.
  - Зарядный кабель (1) не находится на постоянно влажном основании.
- Подсоединить зарядный кабель (1) со штекером (3) блока питания (2) до полного защелкивания.



► Вставить штепсельную вилку (4) в правильно установленную розетку (5).
Светодиод на док-станции горит зеленым светом.

6.7.3 Монтаж блока питания на стене

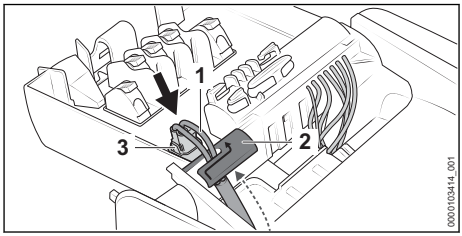
Блок питания можно установить на стену.



► При установке блока питания должны выполняться следующие условия.
– Используется подходящий крепежный материал.
– Блок питания находится в горизонтальном положении.
Соблюдены следующие расстояния:
– Блок питания находится вне зоны (зон) монтажа электрооборудования.
– Подходящая сетевая розетка расположена в достаточной близости от блока питания.
– По возможности: защитить местонахождение от атмосферных воздействий и солнца.

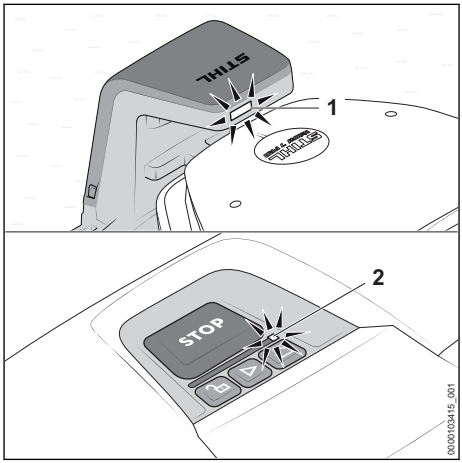
6.8 Зарядка робота-газонокосилки

6.8.1 Зарядка робота-газонокосилки



► До упора задвинуть робота-газонокосилку в док-станцию.
Робот-газонокосилка выполнит запуск системы, и начнется подзарядка.

Время зарядки зависит от различных факторов, в том числе от температуры аккумулятора и окружающей температуры. Для обеспечения оптимальной мощности необходимо соблюдать рекомендованные температурные режимы, 🕮 17.7.



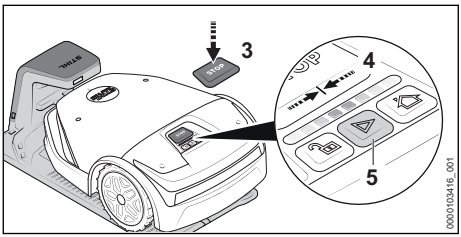
Светодиод (1) на док-станции мигает белым. На светящейся полоске робота-газонокосилки мигает светодиод (2) белого цвета.

После первой зарядки робот-газонокосилка в дальнейшем заряжается автоматически, как только он возвращается на док-станцию по окончании косьбы.

Энергоэффективная зарядка

Для максимального уменьшения энергопотребления во время подзарядки аккумулятора можно отключить все ненужные дополнитель-

ные функции робота-газонокосилки и док-станции, кроме функции зарядки.



- Если в приложении MY iMOW® активированы «Функции доступа»: деактивируйте «Функции доступа».

Последовательно нажать следующую комбинацию кнопок:
- Нажать «СТОП» (3).
  Робот-газонокосилка остановится и заблокируется
- Нажать и удерживать кнопку «СТОП» (3) до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет красной (4).
- Нажать «СТОП» (3).
  Светящаяся полоска (4) мигнет дважды.
  Активирована блокировка робота-газонокосилки.
- Нажать и удерживать кнопку «СТОП» (3) до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет красной (4) и затем дважды не мигнет красным.
  Активирован режим «Энергоэффективная зарядка». Аккумулятор робота-газонокосилки будет полностью заряжен. Все дополнительные функции отключены.

После зарядки робота-газонокосилку необходимо активировать, чтобы он снова был готов к эксплуатации:
- Нажать кнопку «ПУСК» (5).
  Робот-газонокосилка готов к эксплуатации.

7 Блокировка интерфейса радиосвязи Bluetooth®

7.1 Настройка интерфейса радиосвязи Bluetooth®

Робот-газонокосилка регулярно посылает сигнал Bluetooth® для возможности соединения с оконечным мобильным устройством.

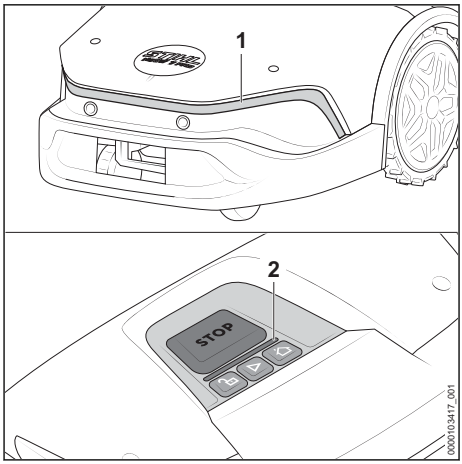
Для использования робота-газонокосилки интерфейс радиосвязи Bluetooth® должен быть защищен паролем в приложении MY iMOW®.

- Загрузить приложение MY iMOW® из App Store мобильного оконечного устройства и создать учетную запись.
- Добавить в учетную запись робота-газонокосилку.
- Следовать указаниям на экране и защитить интерфейс радиосвязи Bluetooth® паролем. После создания пароля мобильное устройство будет авторизовано для управления и настройки робота-газонокосилки.

Авторизация дополнительного оконечного мобильного устройства возможна только после ввода ранее созданного пароля. Таким образом робот-газонокосилка защищен от несанкционированного доступа.

8 Световой режим на роботе-газонокосилке и док-станции

8.1 Светящаяся полоска на роботе-газонокосилке



Светящиеся полоски (1 и 2) показывают состояние робота-газонокосилки и наличие неисправностей.

Передняя светящаяся полоска (1) активна только при смене состояния и загорается на 20 секунд.
Белый световой режим:
– процесс косьбы не активен.
– Светодиод снаружи справа пульсирует белым: робот-газонокосилка находится в док-станции и готов к работе.

– Светодиод снаружи справа мигает белым: робот-газонокосилка находится в док-станции и заряжается.

Зеленый световой режим:
– процесс косьбы активен.
– Задняя светящаяся полоска (2) показывает ход выполнения процесса кошения.

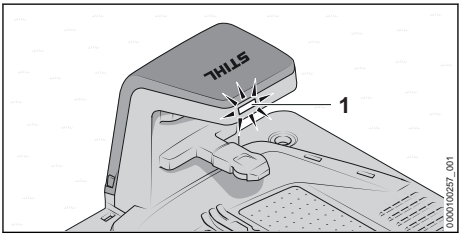
Красный световой режим:
– Светодиод снаружи справа пульсирует красным: активирована блокировка устройства.
– Сигнал неисправности.

Синий световой режим — на задней светящейся полоске (2):
– робот-газонокосилка получил системное обновление.

Белый бегущий огонь слева направо:
– Робот-газонокосилка перезагружается или проверяет систему.

Если через приложение MY iMOW® активирована функция «Анимация для окружения», передняя светящаяся полоска (1) непрерывно светится белым, когда Робот-газонокосилка находится в движении. При смене состояния функция «Анимация для окружения» переключается в течение 20 секунд.

8.2 Светодиод на док-станции



Светодиод (1) указывает на состояние док-станции и наличие неисправностей.

Светодиод (1) горит белым:
– Док-станция готова к эксплуатации.

Светодиод (1) мигает белым:
– Робот-газонокосилка заряжается.

Светодиод (1) пульсирует белым:
– Робот-газонокосилка находится в док-станции и готов к работе.

Светодиод (1) светится зеленым светом:
– Робот-газонокосилка не находится в док-станции, док-станция функционирует надлежащим образом.

Светодиод (1) светится красным:
– имеется неисправность.

Светодиод (1) светится синим:
– Связь с роботом-газонокосилкой.

Использование док-станции в группе

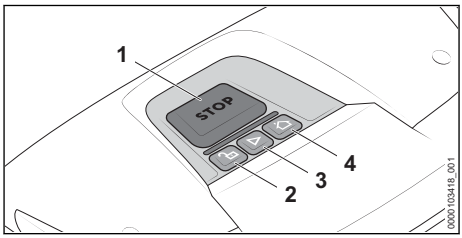
При использовании в группе на индикаторе состояния док-станции появляется следующий световой режим:

Светодиод (1) светится зеленым светом:
– Робот-газонокосилка не находится в док-станции.
– Речь идет о главной док-станции (группа 1)
– Ограничительный провод и направляющие кабели проложены и подключены правильно, назначение робота-газонокосилки док-станции было выполнено успешно.

Светодиод (1) пульсирует зеленым:
– Робот-газонокосилка не находится в док-станции.
– Речь идет о док-станции (группа 2) или (группа 3).
– Ограничительный провод и направляющие кабели проложены и подключены правильно, назначение робота-газонокосилки док-станции было выполнено успешно.

9 Управление роботом-газонокосилкой и его настройка

9.1 Панель управления



С помощью кнопок (1–4) можно управлять основными функциями робота-газонокосилки. Полный набор функций доступен в приложении MY iMOW®.

Начало процесса косьбы

► Нажать «ПУСК» (3).
Робот-газонокосилка начинает косить траву и по окончании автоматически возвращается на док-станцию.

Останов процесса косьбы и блокировка робота-газонокосилки

► Нажать «СТОП» (1).
Робот-газонокосилка и косилочный механизм останавливаются. Робот-газонокосилка блокируется.

Отправка робота-газонокосилки на док-станцию

► Нажать кнопку «Домой» (4).
Робот-газонокосилка отправится обратно на док-станцию.

Блокировка робота-газонокосилки

► Нажать кнопку «ЗАМОК» (2).
► Нажать указанную комбинацию кнопок.

Вызов информации

► Нажать кнопку «ЗАМОК» (2).
Робот-газонокосилка через динамик воспроизводит информацию о текущем статусе прибора.

9.2 Приложение MY iMOW®

Для комфортного использования робота-газонокосилки требуется приложение MY iMOW®. С помощью приложения MY iMOW® можно управлять роботом-газонокосилкой и настраивать его.

Робота-газонокосилку можно подключить к оконечному мобильному устройству с помощью беспроводного сетевого соединения (WLAN), линии мобильной связи или Bluetooth®. Через веб-приложение MY iMOW® можно управлять роботом-газонокосилкой и настраивать его на стационарном компьютере.

Основные функции

– Запуск и останов процесса косьбы
– План кошения
  – Настройка времени кошения[21] (с привлечением помощника или вручную)
  – Установка стартовых точек (опция)
  – Выбор зон (опция)
– Настройка высоты среза
– Доступ к устройству
  – Создать защиту PIN-кодом
  – Создать рабочую зону
  – Настроить сигнал тревоги
– Включить оптимизацию края
– Выполнить проверку проводного сигнала
– Включить анимацию для окружения
– Включить напоминание «Проверить лезвия»
– Удаленный доступ к роботу-газонокосилке через беспроводное сетевое соединение (WLAN)
– Удаленный доступ к роботу-газонокосилке через мобильную связь
– Вспомогательная информация

Использование робота-газонокосилки в группе

Для работы группы необходимо выполнить следующие настройки для роботов-газонокосилок:
– Определение высоты кошения
– Создание плана кошения и определение часового пояса
– Настройка датчика дождя
– Определение начальной дистанции

Настройки плана кошения, высоты кошения и часового пояса должны быть идентичны для всех роботов-газонокосилок в группе.
Настройки для всех роботов-газонокосилок должны выполняться по отдельности.
Следующие настройки ограничены для работы группы в приложении MY iMOW®:
– Проверка проводного сигнала (возможна только с роботом-газонокосилкой, который подключен к главной док-станции (группа 1))

Следующие настройки недоступны в функции работы группы в приложении MY iMOW®:
– Выбор зон
– Установка стартовых точек

Информация по подключению к домашней сети

В целях повышения защиты данных iMOW® можно подключить к домашней сети отдельно от персональных устройств. Современные роутеры WLAN обеспечивают возможность создания отдельной сети, например WLAN для IoT-устройств или WLAN для гостей. В этой сети отсутствует подключение к персональным данным и устройствам.

WLAN-соединения должны быть защищены паролем. Запрещается передавать пароль третьим лицам.

Создание WLAN-соединений и функции роутера зависят от производителя роутера.

[21] Время кошения должно быть адаптировано к местным условиям и погоде. Это позволяет не оставлять следов на газоне, а также сократить время кошения в периоды низкого роста травы. Робот-газонокосилка не должен работать во время заморозков, чтобы не повредить газон.

9.3 STIHL connected

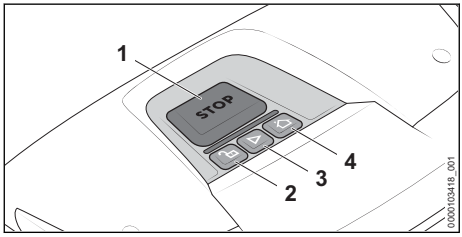
Основные настройки можно выполнить с помощью компьютера на портале STIHL connected или в мобильном устройстве через приложение STIHL connected.

Робота-газонокосилку можно подключить к компьютеру или оконечному мобильному устройству с помощью беспроводного сетевого соединения (WLAN) и линии мобильной связи.

Объем функций ограничен по сравнению с объемом функций в приложении MY iMOW®.

Основные функции
– Управление несколькими газонокосилками
– Запуск и останов процесса косьбы
– План косьбы
– Настройка высоты среза
– Состояние, анализ и отчеты
– Удаленный доступ к роботу-газонокосилке через беспроводное сетевое соединение (WLAN)
– Удаленный доступ к роботу-газонокосилке через мобильную связь
– Вспомогательная информация

9.4 Использование защиты PIN-кодом



Кнопки (3 и 4) можно защитить с помощью PIN-кода. Если защита PIN-кодом активирована, робот-газонокосилка больше не может управляться непосредственно кнопками. Защита PIN-кодом включается через приложение MY iMOW®.

Кнопки «СТОП» (1) и «ЗАМОК» (2) исключены из защиты PIN-кодом. Робот-газонокосилку можно остановить при активированной защите PIN-кодом.

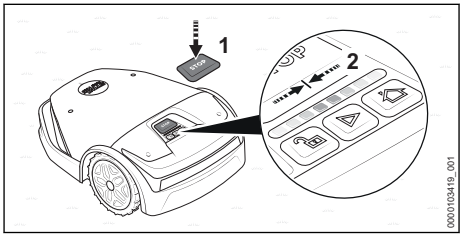
Управление роботом-газонокосилкой с активированной защитой PIN-кодом
► Нажать «СТОП» (1).
► Нажать кнопку «ЗАМОК» (2).
► Нажать подсвеченные кнопки «ПУСК» (3) или «ДОМОЙ» (4).
► Ввести PIN-код с помощью подсвеченных кнопок (от 2 до 4).
При правильном вводе защита PIN-кодом будет отключена на 60 секунд.
► Нажать соответствующую кнопку для запуска процесса кошения (3) или отправки робота-газонокосилки к док-станции (4).
Если кнопки не были нажаты или был введен неверный PIN-код, то робот-газонокосилка продолжит текущее действие через 60 секунд.

10 Останов робота-газонокосилки и активация блокировки устройства

10.1 Останов робота-газонокосилки и активация блокировки устройства

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

■ Если останов робота-газонокосилки и включение блокировки устройства выполняются не так, как это описано в данной инструкции по эксплуатации, то робот-газонокосилка может случайно включиться. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.
► Выключать робот-газонокосилку перед транспортировкой, хранением, очисткой, техническим обслуживанием, ремонтом или при изменениях в работе и активировать блокировку устройства.



► Нажать «СТОП» (1).
Робот-газонокосилка остановится и заблокируется.

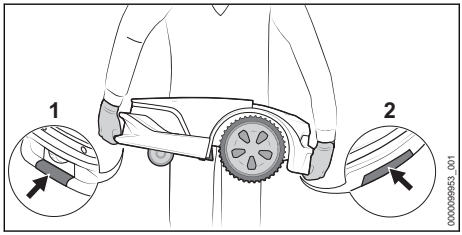
- Нажать и удерживать кнопку «СТОП» (1) до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет красной (2).
- Нажать «СТОП» (1).
  Светящаяся полоска (2) мигнет дважды. Активирована блокировка робота-газонокосилки. Робота-газонокосилку можно теперь транспортировать, хранить, очищать или обслуживать.

11 Транспортировка

11.1 Транспортировка робота-газонокосилки

- Остановить робот-газонокосилку и активировать блокировку устройства.

Перенос робота-газонокосилки



- Носить рабочие перчатки из прочного материала.
- Переносить робот-газонокосилку с использованием передней (1) и задней ручек (2).

Транспортировка робота-газонокосилки в транспортном средстве

- Зафиксировать робота-газонокосилку так, чтобы он не мог перевернуться и двигаться.

11.2 Транспортировка аккумулятора

Аккумулятор встроен в робота-газонокосилку и может быть извлечен только дилером STIHL.

- Убедиться, что аккумулятор находится в безопасном состоянии.
- Упаковать аккумулятор так, чтобы он не двигался в упаковке.
- Зафиксировать упаковку так, чтобы она не двигалась.

На аккумулятор распространяются требования по транспортировке опасных грузов. Аккумулятор имеет классификацию UN 3480 (литий-ионные аккумуляторные батареи) и проверен в соответствии с руководством ООН "Испытания и критерии", часть III, подраздел 38.3.

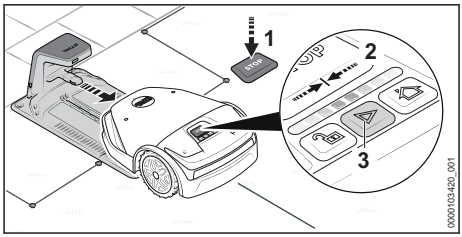
Предписания по транспортировке имеются на сайте www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Хранение

12.1 Подготовка робота-газонокосилки к отправке на хранение

Компания STIHL рекомендует перед длительными перерывами в работе, например зимой, перевести робота-газонокосилку в режим «Зимний сон». Режим «Зимний сон» отключает все ненужные дополнительные функции робота-газонокосилки и обеспечивает минимальный разряд аккумулятора.

- Если в приложении MY iMOW® активированы «Функции доступа»: деактивируйте «Функции доступа».
- Если уровень заряда робота-газонокосилки ниже 50 %: зарядить робота-газонокосилку до уровня заряда выше 50 %.



- Снять робота-газонокосилку с док-станции.

Последовательно нажать следующую комбинацию кнопок:

- Нажать «СТОП» (1).
  Робот-газонокосилка остановится и заблокируется.
- Нажать и удерживать кнопку «СТОП» (1) до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет красной (2).
- Нажать «СТОП» (1).
  Светящаяся полоска (2) мигнет дважды. Активирована блокировка робота-газонокосилки.
- Нажать и удерживать кнопку «СТОП» (1) до тех пор, пока светящаяся полоска полностью не станет красной (2) и затем дважды не мигнет красным.
  Активирован режим «Зимний сон». Все дополнительные функции отключены.

После зимней паузы робота-газонокосилку необходимо активировать, чтобы он снова был готов к эксплуатации:

- ► Установить робота-газонокосилку в зоне косьбы.
- ► Нажать «ПУСК» (3).
  Режим «Зимний сон» деактивирован, робот-газонокосилка готов к эксплуатации.

12.2 Хранение робота-газонокосилки

- ► Хранить робот-газонокосилку так, чтобы были выполнены следующие условия:
  - – Робот-газонокосилка находится в недоступном для детей месте.
  - – Робот-газонокосилка чистый и сухой.
  - – Робот-газонокосилка находится в закрытом помещении.
  - – Аккумулятор робота-газонокосилки заряжен.
  - – При хранении робота-газонокосилки соблюдаются указанные ограничения по температуре, 🕮 17.6.
  - – Робот-газонокосилка не может перевернуться.
  - – Робот-газонокосилка не может скатиться.
  - – Робот-газонокосилка горизонтально стоит на колесах.
  - – На роботе-газонокосилке не находятся какие-либо предметы.

Робота-газонокосилку можно хранить в настенном держателе. Настенный держатель поставляется в качестве принадлежности.

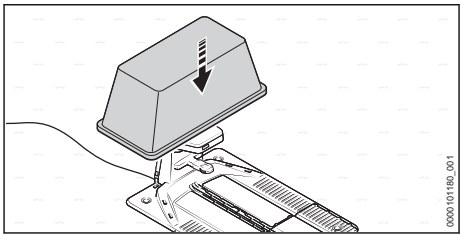
УКАЗАНИЕ

- ■ Если при хранении робота-газонокосилки не соблюдаются указанные в данной инструкции по эксплуатации условия, может наступить глубокий разряд аккумулятора, что приведет к необратимым повреждениям.
  - ► Перед помещением на хранение зарядить аккумулятор робота-газонокосилки.

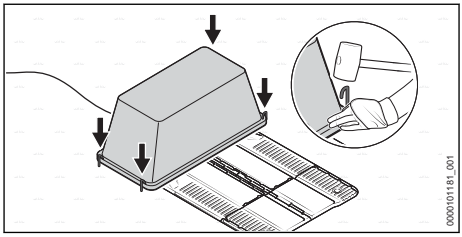
12.3 Хранение док-станции, зарядного кабеля и блока питания

При длительных перерывах в работе, например зимой, док-станцию, зарядный кабель и блок питания можно оставить в зоне косьбы.

- ► Вынуть штепсельную вилку блока питания из розетки.
- ► Защитить штепсельную вилку от атмосферных воздействий.
- ► Выполнить очистку всех компонентов.



- ► Накрыть док-станцию, например, большим ведром или ванной для растворов.



- ► Зафиксировать ведро или ванну для растворов на поверхности с помощью грунтовых гвоздей.

Демонтаж док-станции, зарядного кабеля и блока питания

Для размещения на настенном держателе, который поставляется в качестве принадлежности, или при невозможности накрывания можно также демонтировать док-станцию, зарядный кабель и блок питания.

- ► Вынуть штепсельную вилку блока питания из розетки.
- ► Выполнить очистку всех компонентов.
- ► Отключить от док-станции и сети зарядный кабель и смотать его.
- ► Демонтировать блок питания и смотать кабель подключения.
- ► Отсоединить от док-станции ограничительный провод и направляющий кабель.
- ► Смазать смазкой концы жил для защиты от коррозии и защитить от атмосферных воздействий.
- ► Демонтировать док-станцию.

13 Очистка

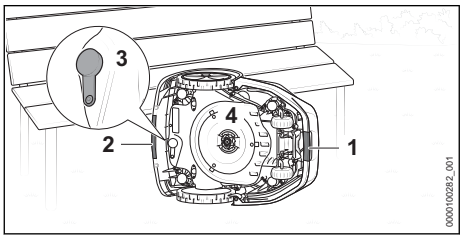
13.1 Очистка робота-газонокосилки

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

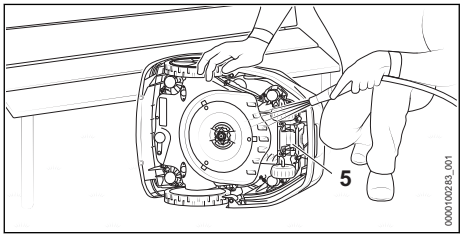
- Режущие кромки лезвий острые. Пользователь может порезаться.
  - ► Носить рабочие перчатки из прочного материала.

Регулярно очищать робота-газонокосилку. Интервал очистки зависит от условий эксплуатации; на него может влиять влажность, сорт травы и ее рост.

- ► Остановить робота-газонокосилку и активировать блокировку устройства.



- ► Поднимать робот-газонокосилку с использованием передней (1) и задней ручек (2).
- ► Разместить робота-газонокосилку сбоку и защитить от падения.
- ► Проверить заглушки (3) диагностического разъема на отсутствие повреждений и надежность посадки.
- ► Если дисковый нож (4) сильно загрязнен: демонтировать дисковый нож (4).



- ► Загрязнения удалить с помощью деревянной палочки или мягкой щетки. При необходимости использовать pH-нейтральное моющее средство. Компания STIHL рекомендует средство STIHL MultiClean.
- ► Смывать загрязнения не очень сильной струей воды.
- ► Очищать нижнюю сторону робота-газонокосилки влажной тряпкой.
- ► Очистить лезвия и дисковый нож.

Для хороших результатов срезания и бесперебойной работы у лезвий должна быть возможность свободного перемещения.

- ► Очищать зарядные контакты (5) влажной тряпкой.
- ► Очищать крышку и панель управления влажной тряпкой.

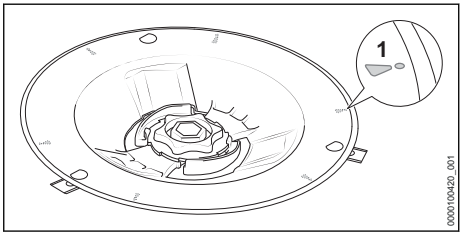
13.2 Очистка док-станции, зарядного кабеля и штекерных соединений

- ► Вынуть штепсельную вилку блока питания из розетки.
- ► Очистить док-станцию, блок питания зарядный кабель влажной салфеткой.
  - ► При необходимости: присохшие загрязнения удалить с помощью мягкой щетки.
- ► Очистить штекерные соединения сухой безворсовой салфеткой.
  - ► При необходимости: присохшие загрязнения удалить с помощью кисточки.

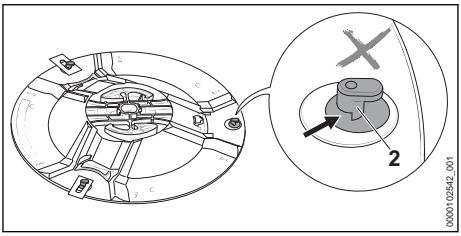
14 Техническое обслуживание и замена лезвий

14.1 Визуальный контроль

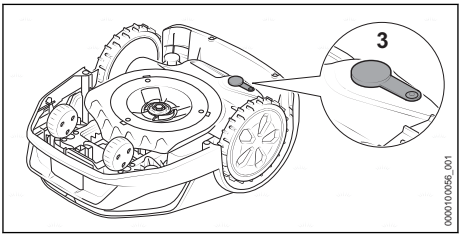
- ► Регулярно проверять робота-газонокосилку на:
  - – чистоту зарядных контактов;
  - – отсутствие повреждений крышки и защитной планки;
  - – свободный ход колес;
    наличие повреждений, износа, трещин и легкость хода лезвий.
    - – Обычно лезвия можно использовать в течение нескольких недель. Серьезное влияние на срок службы лезвий могут оказывать установленное время кошения, состояние и рост травы, песок, ветки или листва в зоне косьбы.



  - – Проверить дисковый нож на наличие повреждений и износа.
    - – Если обнаружены индикаторы износа (1) и образовались отверстия, заменить косилочный механизм.



– Проверить L-образные пальцы (2) на наличие повреждений и износа.
  – Если L-образные пальцы (2) на дисковом ноже изношены больше чем наполовину, заменить косилочный механизм.



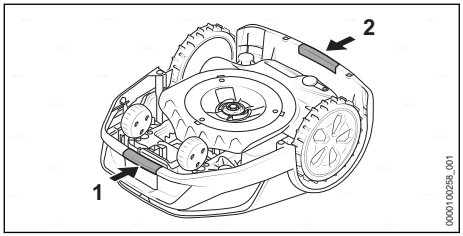
– Проверить заглушки (3) диагностического разъема на отсутствие повреждений и надежность посадки.

14.2 Замена лезвий

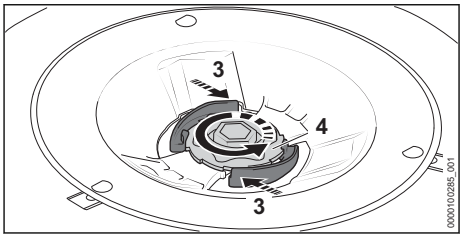
⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Режущие кромки лезвий острые. Пользователь может порезаться.
  - ► Носить рабочие перчатки из прочного материала.

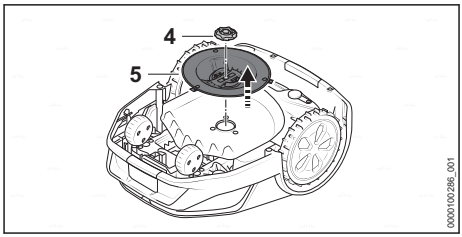
► Остановить робот-газонокосилку и активировать блокировку устройства.



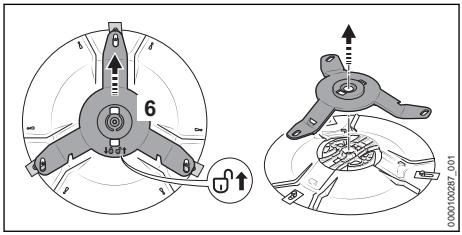
► Поднимать робот-газонокосилку с использованием передней (1) и задней ручек (2).
► Перевернуть робота-газонокосилку на обратную сторону.



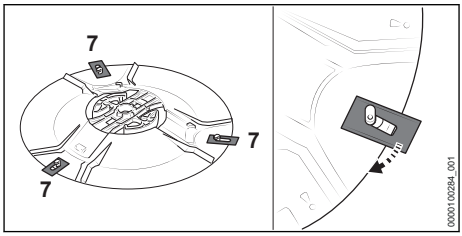
► Нажать и удерживать рычаг (3).
► Отвернуть гайку (4) против часовой стрелки настолько, чтобы ее можно было снять.



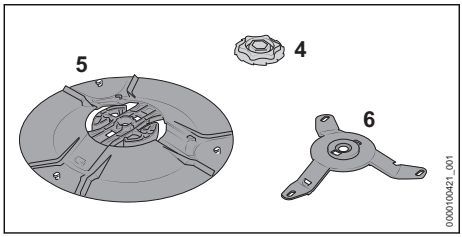
► Снять гайку (4).
► Снять дисковый нож (5).



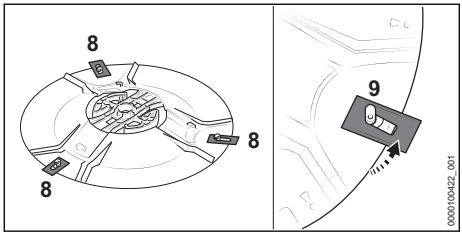
► Переместить ножедержатель (6) в направлении стрелки 🔓.
Ножедержатель (6) разблокируется.
► Снять ножедержатель (6).



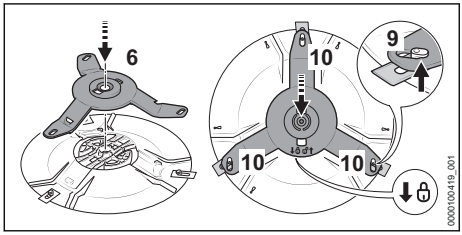
► Отсоединить все старые лезвия (7).



- Выполнить очистку дискового ножа (5), ножедержателя (6) и гайки (4).



- Установить новые лезвия (8). На один L-образный палец (9) устанавливать только одно лезвие.
  Направление лезвий любое. Лезвия могут свободно двигаться вокруг L-образного пальца.



- Установить ножедержатель (6).
- Переместить ножедержатель (6) в направлении стрелки и убедиться в том, что все три плеча (10) расположены под L-образными пальцами (9).
  Ножедержатель (6) заблокирован.
- Надеть дисковый нож (5) на робота-газонокосилку.
- Навинтить гайку (4) по часовой стрелке.
- Затянуть гайку (4) по часовой стрелке.
  Рычаги (3) фиксируются со щелчком.

15 Ремонт

15.1 Не выполнять ремонт робота-газонокосилки, аккумулятора, косилочного механизма, док-станции и блока питания

Пользователю нельзя самостоятельно выполнять ремонт робота-газонокосилки, аккумулятора, док-станции и блока питания.

Поврежденные или изношенные лезвия и косилочный механизм могут быть заменены.

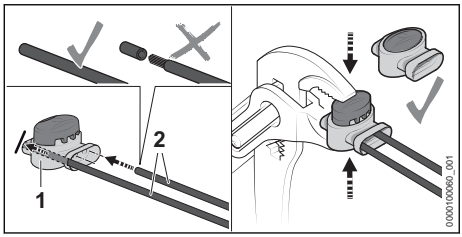
- При повреждении робота-газонокосилки, аккумулятора, док-станции, зарядного кабеля, блока питания или кабеля подключения: не использовать робота-газонокосилку, аккумулятор, док-станцию, зарядный кабель, блок питания или кабель подключения и обратиться к дилеру STIHL.
- При повреждении или износе лезвий:
  - Остановить робот-газонокосилку и активировать блокировку устройства.
  - Заменить все лезвия. Лезвия нельзя затачивать.
- Если дисковый нож или L-образные пальцы на дисковом ноже повреждены или изношены:
  - Остановить робот-газонокосилку и активировать блокировку устройства.
  - Заменить косилочный механизм.
- Если указательные таблички нечитаемы или повреждены: заменить указательные таблички, обратившись к дилеру STIHL.

15.2 Удлинение или ремонт ограничительного провода или направляющего кабеля

С помощью соединителей проводов можно удлинять или ремонтировать ограничительный провод или направляющий кабель.

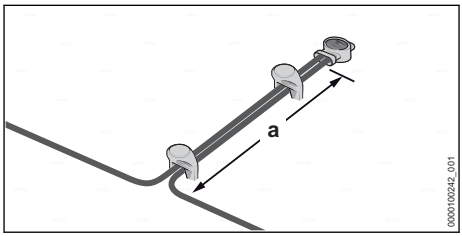
Соединители проводов заполнены гелем, что позволяет избежать преждевременного износа или коррозии концов жил.

- Убедиться, что общая длина ограничительного провода не превышает максимальную длину 850 м.



► Вставить концы жил (2) в соединитель провода (1).
С концов проволоки нельзя удалять изоляцию.

► Обжать соединитель провода (1) до упора с помощью клещей.



► Ограничительные провода на участке длиной минимум a = 5 см проложить параллельно и близко друг к другу так, чтобы провода не перекрещивались.

16 Устранение неисправностей

16.1 Устранение неисправностей робота-газонокосилки

Большинство неисправностей отображается в приложении MY iMOW®, посредством красного светодиода на роботе-газонокосилке или док-станции.

Для устранения неисправностей следует выполнять следующее:
► Следовать указаниям в приложении MY iMOW®.
либо
► Нажать кнопку «ЗАМОК» на панели управления и следовать указаниям.

Неисправность	Светящаяся полоска на роботе-газонокосилке или док-станции	Причина	Устранение
Робот-газонокосилка прерывает создание функции работы в группе.	Светящаяся полоска 2 раза мигает красным.	У робота-газонокосилки имеются настройки, которые отрицательно влияют на функцию работы в группе.	► Сбросьте настройки робота-газонокосилки в приложении MY iMOW® до стандартных.
		Не была соблюдена последовательность для создания функции работы в группе.	► Сбросьте настройки всех роботов-газонокосилок в приложении MY iMOW® до стандартных. ► Создать функцию работы в группе в возрастающем порядке, 🕮 5.7.2.
		Неисправность ограничительного провода или направляющего кабеля.	► Убедиться, что ограничительный провод и направляющий кабель не повреждены. ► Убедиться, что ограничительный провод и направляющий кабель правильно подключены к док-станции, 🕮 5.6.1. ► Убедиться, что ограничительный провод и направляющий кабель правильно подключены к соединителям проводов, 🕮 5.5.1.
		Защита PIN-кодом на роботе-	► Деактивировать защиту PIN-кодом в приложении MY iMOW®.

Неисправность	Светящаяся полоска на роботе-газонокосилке или док-станции	Причина	Устранение
		газонокосилке активирована.	
Во время возвращения обратно на док-станцию робот-газонокосилка останавливается.		Аккумулятор разряжен.	► Убедиться, что ограничительный провод не превышает максимальную длину, 🕮 17.1. ► Оптимизировать прокладывание направляющего кабеля. ► Проложить другой направляющий кабель в зоне косьбы. ► Отнести робота-газонокосилку на док-станцию для его зарядки. ► По возможности: установить док-станцию в нижней части спуска, если зона косьбы имеет склон.
Робот-газонокосилка начинает процесс косьбы не так, как было запланировано.	Светящаяся полоска горит синим.	Робот-газонокосилка перезагружается.	► Дождаться окончания перезагрузки. Затем робот-газонокосилка автоматически начинает работу.
	Светящаяся полоска горит красным. Светодиод на док-станции горит красным.	Неисправность ограничительного провода или направляющего кабеля.	► Убедиться, что ограничительный провод и направляющий кабель не повреждены. ► Убедиться, что ограничительный провод и направляющий кабель правильно подключены к док-станции. ► Убедиться, что ограничительный провод и направляющий кабель правильно подключены к соединителям проводов. ► Следовать указаниям в приложении MY iMOW®.
Робот-газонокосилка не заряжается.	Светящаяся полоска горит красным. Светодиод на док-станции горит красным.	Неисправность робота-газонокосилки, аккумулятора, блока питания или док-станции.	► Убедиться, что зарядные контакты на док-станции и роботе-газонокосилке не загрязнены. ► Следовать указаниям в приложении MY iMOW®. ► Если неисправность не устраняется: не пытаться более заряжать робот-газонокосилку, вынуть штепсельную вилку кабеля подключения из розетки и обратиться к дилеру STIHL.

17 Технические данные

17.1 Робот-газонокосилка STIHL iMOW® 7.0 PRO

Технические характеристики

- Ширина среза: 28 см
- Высота среза — электрич.: от 20 до 60 мм
- Число оборотов дискового ножа: 2400 об/мин
- Скорость косьбы: 0,5 м/с
- Размеры
  - Высота: 291 мм
  - Ширина: 525 мм
  - Длина: 705 мм
- Масса: 16 кг
- Класс защиты: III
- Степень защиты: IP56
- Максимальная площадь косьбы (один робот-газонокосилка): 5000 м²
- Максимальная площадь косьбы (группа из 2 роботов-газонокосилок): 5500 м²
- Максимальная площадь косьбы (группа из 3 роботов-газонокосилок): 8000 м²
- Длительность нахождения в активном состоянии — 1000 м² (один робот-газонокосилка в неделю) [22]: 20 ч
- Максимальная длина ограничительного провода при площади косьбы ≤ 5000 м²: 850 м

– Максимальная длина ограничительного провода при площади косьбы ≥ 5000 м²: 460 м
– Максимальный уклон: 45 %

Bluetooth®
– Передача данных: Bluetooth® 5.1. Мобильное устройство связи должно быть совместимо с Bluetooth® Low Energy 5.0 и поддерживать Generic Access Profile (GAP).
– Полоса частот: полоса ISM, 2,4 ГГц
– Максимальная излучаемая мощность передачи: 1 мВт
– Радиус приема сигнала: прибл. 10 м. Интенсивность сигнала зависит от окружающих условий и мобильного устройства связи. Радиус действия может существенно меняться в зависимости от внешних условий, включая используемое приемное устройство. В закрытых помещениях и вследствие металлических барьеров (например, стен, стеллажей, чемоданов) радиус действия может значительно снижаться.
– Требования к операционной системе мобильного устройства связи: см. info.myimow.stihl.com

Беспроводная сеть (WLAN)
– Стандартная сеть: IEEE 802.11b/g/n
– Полоса частот: 2,4 ГГц
– Максимальная излучаемая мощность передачи: 100 мВт

Мобильная связь
– Формат SIM-карты: eSIM
– Диапазон частот
  – LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  – UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  – GSM, GPRS, EDGE: 850 МГц, 900 МГц, 1800 МГц, 1900 МГц
– Максимальная излучаемая мощность передачи: 2 Вт
– Средний объем поступающих за месяц данных см. в разделе «Часто задаваемые вопросы» по ссылке support.stihl.com

Технический паспорт сети
Связь с платформой STIHL IoT
– Интерфейс: беспроводная сеть (WLAN), мобильная связь
– Протокол и порт: MQTT через TCP (8883)

Конфигурация сети
– Интерфейс: беспроводная сеть (WLAN), мобильная связь
– Протокол и порт: DHCP/DHCPv6 через UDP (68/546)

Конфигурация с помощью приложения MY iMOW®
– Интерфейс: Bluetooth® Low Energy
– Протокол и порт: собственный через GATT

Синхронизация времени
– Интерфейс: беспроводная сеть (WLAN), мобильная связь
– Протокол и порт: NTP через TCP/UDP (123)

Разрешение имен доменов и адресов
– Интерфейс: беспроводная сеть (WLAN), мобильная связь
– Протокол и порт: DNS через TCP/UDP (53)

Обновление OTA, проверка онлайн-статуса робота-газонокосилки, связь с платформой STIHL IoT
– Интерфейс: беспроводная сеть (WLAN), мобильная связь
– Протокол и порт: HTTP/HTTPS через TCP (80/443)

Данные датчиков
Приемник данных положения/датчик GNSS
– Данные места (длина, ширина, высота)

17.2 Лезвия
– Количество лезвий: 3

17.3 Аккумулятор STIHL AAI

Аккумулятор встроен в робота-газонокосилку и может быть извлечен только дилером STIHL.
– Тип: литий-ионный
– Напряжение: 36 В
– Емкость в А*ч: см. заводскую табличку
– Энергоемкость в Вт*ч: см. заводскую табличку
– Масса в кг: см. заводскую табличку

17.4 Док-станция и блок питания

Док-станция
– Класс защиты: III
– Степень защиты: IPX5
– Масса: 4,0 кг
– Ограничительный провод и направляющий кабель
  – Напряжение: 42 В пост. тока
  – Диапазон частот: 1,4–20 кГц

[22]При идеальных условиях (малое количество препятствий, простая геометрия, малое количество уклонов в саду, умеренный рост газона)

Блок питания
– Конструктивные исполнения в зависимости от региона:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Масса: 2,0 кг
– Номинальное напряжение: см. заводскую табличку
– Частота: см. заводскую табличку
– Номинальная мощность: см. заводскую табличку
– Зарядный ток: см. заводскую табличку
– Класс защиты: II
– Степень защиты: IP 67

17.5 Удлинительные шнуры

В зависимости от напряжения и длины используемого удлинительного шнура его жилы должны иметь сечения не менее:

если на заводской табличке указано номинальное напряжение от 220 В до 240 В:
– длина шнура до 20 м: AWG 15 / 1,5 мм²
– длина шнура от 20 до 50 м: AWG 13 / 2,5 мм²

если на заводской табличке указано номинальное напряжение от 100 В до 127 В:
– длина шнура до 10 м: AWG 14 / 2,0 мм²
– длина шнура от 10 до 30 м: AWG 12 / 3,5 мм²

17.6 Ограничения по температуре

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Аккумулятор робота-газонокосилки не защищен от всех внешних воздействий. При определенных внешних воздействиях аккумулятор может загореться или взорваться. Это может привести к тяжелым травмам и материальному ущербу.
  - ► Не заряжать аккумулятор при температуре ниже 5 °C или выше 40 °C.
  - ► Не использовать робота-газонокосилку при температуре ниже 5 °C или выше 40 °C.
  - ► Не использовать док-станцию и блок питания при температуре ниже 5 °C или выше 40 °C.
  - ► Не хранить робота-газонокосилку при температуре ниже 0 °C или выше 40 °C.
  - ► Не хранить док-станцию и блок питания при температуре ниже -20 °C или выше +60 °C.

17.7 Рекомендуемые диапазоны температуры

Для обеспечения оптимальной мощности встроенного в робота-газонокосилку аккумулятора, док-станции и блока питания необходимо соблюдать следующие диапазоны температуры:
– Зарядка: от +5 °C до +40 °C
– Эксплуатация: от +5 °C до +40 °C
– Хранение робота-газонокосилки: от 0 °C до +40 °C
– Хранение док-станции и блока питания: от -20 °C до +60 °C

Если аккумулятор заряжается, используется или хранится за пределами рекомендуемых диапазонов температуры, его мощность может снизиться.

17.8 Уровни шума

Показатель K для уровня звуковой мощности составляет 2 дБ(A).
– Уровень звуковой мощности согласно 2000/14 ЕС: 59 дБ(A).
– Гарантированный уровень звуковой мощности согласно 2000/14 ЕС: 61 дБ(A).

17.9 REACH

REACH – это регламент ЕС для регистрации, оценки и допуска химических веществ.

Сведения для выполнения регламента REACH указаны на странице www.stihl.com/reach .

17.10 Установленный срок службы

Полный установленный срок службы – до 30 лет.

Установленный срок службы предполагает регулярность технического обслуживания и ухода в соответствии с требованиями инструкции по эксплуатации.

18 Запасные части и принадлежности

18.1 Запасные части и принадлежности

STIHL Этими символами обозначены оригинальные запчасти и принадлежности STIHL.

Компания STIHL рекомендует использовать оригинальные запчасти STIHL и оригинальные принадлежности STIHL.

Компания STIHL не может ручаться за надежность, безопасность и пригодность запасных частей и принадлежностей других производителей, вследствие чего ответственность компании STIHL за их эксплуатацию исключена.

Оригинальные запасные части STIHL и оригинальные принадлежности STIHL можно купить у дилера STIHL.

19 Вывод из эксплуатации и утилизация

19.1 Вывод робота-газонокосилки из эксплуатации

Робот-газонокосилка подключен к персональному аккаунту STIHL, к мобильным устройствам и беспроводным сетям (WLAN). В целях безопасности перед утилизацией, продажей или передачей во временное пользование робота-газонокосилки следует отключить все соединения и удалить личные данные.

- ► Восстановить заводские настройки робота-газонокосилки через приложение MY iMOW®.
  При этом удаляются пароли и привязанные устройства.
- ► Удалить робот-газонокосилку из учетной записи пользователя через приложение MY iMOW®.

19.2 Утилизация робота-газонокосилки

Информацию об утилизации можно получить в местной администрации или у дилера фирмы STIHL.

Ненадлежащая утилизация может нанести вред здоровью и окружающей среде.

В роботе-газонокосилке находится встроенный аккумулятор, который необходимо утилизировать отдельно.

- ► Передать робот-газонокосилку дилеру STIHL на утилизацию.
  Дилер STIHL утилизирует встроенный аккумулятор отдельно от робота-газонокосилки.
- ► Изделия STIHL, включая упаковку, необходимо в соответствии с местными предписаниями сдать в пункт сбора вторсырья.
- ► Не утилизировать вместе с бытовыми отходами.

20 Сертификат соответствия ЕС

20.1 Робот-газонокосилка STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Германия

заявляет под собственную ответственность, что

– Конструкция: робот-газонокосилка
– Заводская марка: STIHL
– Тип: iMOW® 7.0 PRO
– Серийный идентификационный номер: IA01

и

– Конструкция: док-станция
– Заводская марка: STIHL
– Тип: док-станция
– Серийный идентификационный номер: IA01

соответствует положениям директив 2006/42/EC, 2011/65/EC, 2006/66/EC, 2014/53/EC и изготовлен в соответствии со следующими действующими на момент изготовления стандартами: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311,

ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11),
ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07),
ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11),
ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03),
ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04),
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09),
ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09),
ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07),
ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01),
ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Привлеченный уполномоченный орган: Институт контроля и сертификации VDE, № 0366, проверил соответствие согласно приложению III, модуль B, директивы 2014/53/EEC и выдал следующий сертификат ЕС об утверждении типа изделия: 40055521.

Техническая документация хранится в головном офисе компании
ANDREAS STIHL AG & Co. KG в отделе «Сертификация продукции».

Год выпуска, страна изготовления и серийный номер указаны на роботе-газонокосилке.

Вайблинген, 16.02.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

По доверенности

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

20.2 Знаки соответствия нормам ЕС

Сведения о сертификатах EAC и декларациях соответствия, подтверждающих выполнение технических правил и требований Таможенного союза, представлены на сайтах www.stihl.ru/eac или могут быть затребованы по телефону в соответствующем местном представительстве STIHL, 📖 21.

21 Адреса

STIHL Головной офис

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstrasse 115
71336 Waiblingen
Germany

Дочерние компании STIHL

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

ООО "АНДРЕАС ШТИЛЬ МАРКЕТИНГ"
наб. Обводного канала, дом 60, литера А,
помещ. 1-Н, офис 200
192007 Санкт-Петербург, Россия
Горячая линия: +7 800 4444 180
Эл. почта: info@stihl.ru

УКРАИНА

ТОВ «Андреас Штіль»
вул. Антонова 10, с. Чайки
08135 Київська обл., Україна
Телефон: +38 044 393-35-30
Факс: +380 044 393-35-70
Гаряча лінія: +38 0800 501 930
E-mail: info@stihl.ua

Представительства STIHL

КАЗАХСТАН

Представительство
ANDREAS STIHL AG & Co. KG
ул. Шагабутдинова, 125А, оф. 2
050026 Алматы, Казахстан
Горячая линия: +7 727 225 55 17

Импортеры STIHL

УКРАИНА

ТОВ «Андреас Штіль»
вул. Антонова 10, с. Чайки
08135 Київська обл., Україна

БЕЛАРУСЬ

ООО «БАЭРТ»
ул. Игнатенко, д. 2, пом. 102
220035, г. Минск, Беларусь

КАЗАХСТАН и КЫРГЫЗСТАН

ИП «ВОРОНИНА Д.И.»
пр. Райымбека 312
050005 Алматы, Казахстан

АРМЕНИЯ

ООО «ЮНИТУЛЗ»
ул. Г. Парпеци 22
0002 Ереван, Армения

22 Программное обеспечение Open Source

22.1 Программное обеспечение Open Source

Данное изделие содержит защищенное авторским правом программное обеспечение Open Source, которое было опубликовано соответствующими субъектами авторского

права на определенных условиях лицензионного соглашения, например «GNU General Public License» (GPL), «GNU Lesser General Public License» (LGPL), «Apache License» или аналогичных лицензионных соглашений. Если в данной инструкции по эксплуатации содержатся информация об авторских правах, условиях использования или лицензионные правила, противоречащие применяемой для программного обеспечения Open-Source лицензии, то они являются неприменимыми. Использование и распространение программного обеспечения Open Source должно осуществляться исключительно в соответствии с конкретной лицензией Open Source. Если соответствующая лицензия предоставляет вам право на исходную программу данного ПО и/или иные дополнительные данные, то вы можете получать их от нас в течение трех лет после выхода нашей последней версии продукта и, если позволяют условия лицензии, до тех пор, пока мы предоставляем сервисную поддержку продукта. Для получения полного права на соответствующую исходную программу вы можете отправить запрос с указанием наименования изделия, серийного номера и версии соответствующего программного обеспечения по следующему адресу: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Германия. Мы оставляем за собой право выставить в счет расходы на носитель данных и пересылку. Более подробную информацию см. на сайте: opensource.stihl.com

Spis treści

1 Przedmowa....677
2 Informacje o instrukcji użytkowania....677
3 Przegląd....678
4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy....680
5 Używanie robota jako części teamu....689
6 Używanie robota jako pojedynczego urządzenia....703
7 Nawiązywanie połączenia Bluetooth®....725
8 Sygnalizacja świetlna na robocie koszącym i stacji dokującej....726
9 Obsługa i ustawianie robota koszącego. 727
10 Zatrzymywanie robota koszącego i aktywacja blokady urządzenia....728
11 Transport....729
12 Przechowywanie....729
13 Czyszczenie....731
14 Konserwacja i wymiana ostrzy....731
15 Naprawa....733
16 Rozwiązywanie problemów....734
17 Dane techniczne....735
18 Części zamienne i akcesoria....737
19 Wyłączenie z eksploatacji i utylizacja....737
20 Deklaracja zgodności UE....738
21 Deklaracja zgodności UKCA....738
22 Adresy....739
23 Oprogramowanie Open Source....739

1 Przedmowa

Szanowni Państwo,

dziękujemy za zakup produktu marki STIHL. STIHL projektuje i produkuje urządzenia o najwyższej jakości, które w pełni spełniają oczekiwania klientów. Produkowane przez nas urządzenia wyróżniają się najwyższą niezawodnością nawet w najcięższych warunkach pracy.

Marka STIHL to również najwyższej klasy obsługa klienta. Nasi sprzedawcy oferują fachowe doradztwo, pomoc w doborze odpowiednich produktów oraz kompleksowe wsparcie techniczne.

Firma STIHL przywiązuje szczególną wagę do zrównoważonego rozwoju i ochrony środowiska. Celem niniejszej instrukcji obsługi jest zapewnienie bezpiecznej i przyjaznej dla środowiska eksploatacji produktu STIHL przez długi okres użytkowania.

Dziękujemy Państwu za zaufanie. Życzymy satysfakcji z użytkowania produktu marki STIHL.

Dr Nikolas Stihl

WAŻNE! PRZECZYTAĆ PRZED UŻYCIEM I ZACHOWAĆ.

2 Informacje o instrukcji użytkowania

2.1 Obowiązujące dokumenty

Obowiązują lokalne przepisy bezpieczeństwa.

Przekład oryginalnej instrukcji użytkowania 0000011041_006_PL

Wydrukowano na papierze bielonym bez stosowania chloru. Papier nadaje się do recyklingu.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-036-9801-A. VA3.A25.

- Oprócz tej instrukcji obsługi należy dokładnie zapoznać się z następującymi dokumentami i zachować je na przyszłość:
  – Informacja bezpieczeństwa dotycząca akumulatorów STIHL i produktów z zamontowanym akumulatorem: www.stihl.com/safety-data-sheets

Więcej informacji na temat robota koszącego STIHL i kompatybilnych akcesoriów, jak również FAQ, można znaleźć na stronach support.stihl.com, info.myimow.stihl.com lub uzyskać od autoryzowanego dealera marki STIHL.

Znak słowny Bluetooth® i znaki graficzne (logo) Bluetooth® są zastrzeżonymi znakami towarowymi Bluetooth SIG, Inc. Używanie tych znaków przez firmę STIHL jest objęte licencją.

Robot koszący jest wyposażony w interfejs bezprzewodowy Bluetooth®, interfejs sieci bezprzewodowej oraz interfejs sieci komórkowej. Należy uwzględnić lokalne ograniczenia używania (np. w samolotach lub szpitalach).

2.2 Ostrzeżenia w treści instrukcji

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Ten piktogram oznacza bezpośrednie zagrożenie poważnym lub wręcz śmiertelnym wypadkiem.
  - Oznaczone nim środki mogą zapobiec poważnemu lub śmiertelnemu wypadkowi.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Ten piktogram oznacza **możliwe** zagrożenie poważnym lub wręcz śmiertelnym wypadkiem.
  - Oznaczone nim środki mogą zapobiec poważnemu lub śmiertelnemu wypadkowi.

WSKAZÓWKA

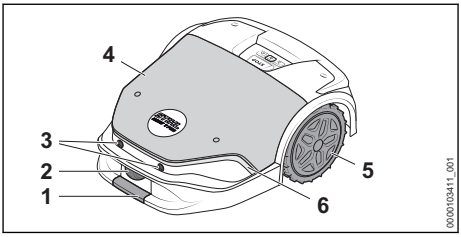
- Ten piktogram oznacza potencjalne zagrożenie szkodami w mieniu.
  - Oznaczone nim środki mogą zapobiec szkodom w mieniu.

2.3 Symbole w tekście

Ten symbol odsyła do rozdziału niniejszej instrukcji obsługi.

3 Przegląd

3.1 Robot koszący



1 Uchwyt przedni
Chwytając równocześnie za przedni i tylny uchwyt, można podnieść i przenieść robot koszący.

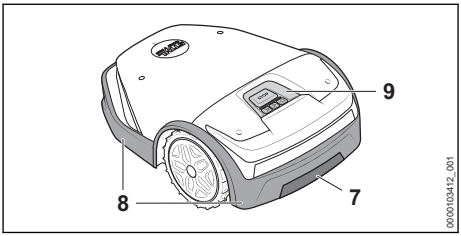
2 Styki ładowania
Styki ładowania łączą robot koszący ze stacją dokującą.

3 Czujniki ultradźwiękowe
Czujniki ultradźwiękowe wykrywają przeszkody.

4 Pokrywa
Pokrywa jest osadzona na sprężynach, a czujnik wstrząsów wykrywa przeszkody znajdujące się na koszonej powierzchni.

5 Koła napędowe
Koła napędowe napędzają robot koszący.

6 Pasek LED
Pasek LED wskazuje aktualny status robota koszącego.

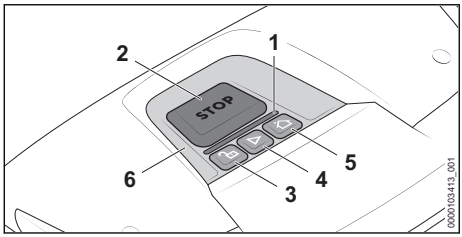


7 Uchwyt tylny
Chwytając równocześnie za przedni i tylny uchwyt, można podnieść i przenieść robot koszący.

8 Listwa ochronna
Listwa ochronna chroni użytkownika przed wyrzucanymi w górę przedmiotami oraz przed kontaktem z ostrzami.

9 Panel obsługi
Panel obsługi zawiera przyciski oraz czujnik deszczu.

3.2 Panel obsługi



1 Pasek LED
Pasek LED wskazuje aktualny status robota koszącego oraz informuje, jakiej kombinacji przycisków należy użyć do zainicjowania poszczególnych akcji.

2 Przycisk „STOP"
Naciśnięcie tego przycisku powoduje zatrzymanie robota koszącego i zespołu koszącego. Służy również do aktywacji blokady urządzenia.

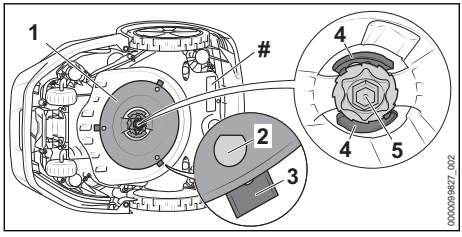
3 Przycisk „KŁÓDKA"
Użycie tego przycisku w połączeniu z wyświetlaną kombinacją przycisków powoduje odblokowanie robota koszącego.

4 Przycisk „START"
Przycisk służący do włączania trybu koszenia.

5 Przycisk „DOM"
Naciśnięcie tego przycisku umożliwia powrót robota koszącego do stacji dokującej lub przerwanie aktualnego cyklu koszenia, gdy robot znajduje się już w stacji dokującej.

6 Czujnik deszczu
Czujnik deszczu reaguje na wilgoć. Przy odpowiednich ustawieniach robot koszący może uwzględniać w swoim planie koszenia warunki pogodowe.

3.3 Zespół koszący



1 Tarcza tnąca
Tarcza tnąca do mocowania ostrzy.

2 Trzpienie L
Trzpienie L służą do zawieszania ostrzy.

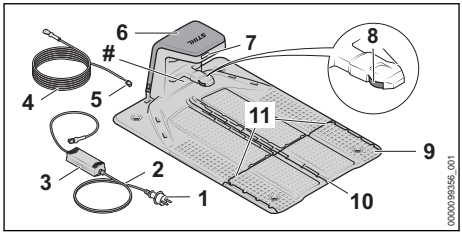
3 Ostrza
Ostrza koszą trawę.

4 Dźwignia
Dźwignie zabezpieczają nakrętkę.

5 Nakrętka
Nakrętka mocuje tarczę tnącą.

 # Tabliczka znamionowa z numerem seryjnym

3.4 Stacja dokująca i zasilacz



1 Wtyczka zasilająca
Wtyczka zasilająca łączy kabel zasilający z gniazdkiem elektrycznym.

2 Kabel zasilający
Kabel zasilający łączy zasilacz z wtyczką zasilającą.

3 Zasilacz
Zasilacz służy do zasilania stacji dokującej.

4 Kabel ładowania
Kabel ładowania łączy zasilacz ze stacją dokującą.

5 Wtyk
Wtyk łączy kabel ładowania ze stacją dokującą.

6 Pokrywa
Pokrywa osłania stację dokującą oraz chroni znajdujące się wewnątrz niej podzespoły elektroniczne.

7 Dioda LED
Dioda wskazująca stan stacji dokującej.

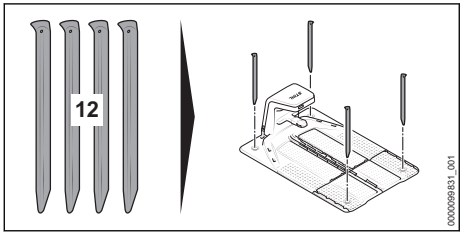
8 Styki ładowania
Styki ładowania łączą stację dokującą z robotem koszącym.

9 Płyta dolna
Płyta dolna stanowi podstawę stacji dokującej.

10 Kanalik kablowy
W środkowym kanaliku kablowym należy umieścić linkę prowadzącą.

11 Kanalik kablowy
W zewnętrznych kanalikach kablowych należy umieścić linkę ograniczającą.

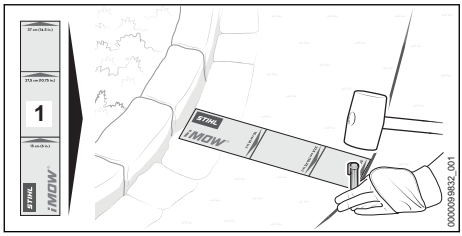
 # Tabliczka znamionowa z numerem seryjnym



12 Śledzie mocujące
Cztery śledzie służą do zakotwienia stacji dokującej w podłożu.

3.5 Linijka iMOW® i zestaw instalacyjny

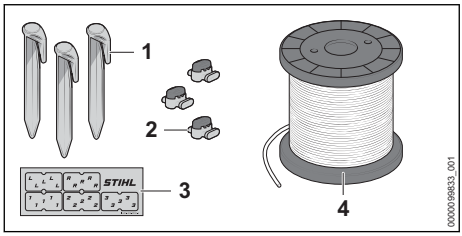
Linijka iMOW®



1 Linijka iMOW®
Linijka ułatwia układanie linek oraz zachowanie właściwych odstępów.

Zestaw instalacyjny

Zestaw instalacyjny jest niezbędny do rozpoczęcia korzystania z robota koszącego i nie wchodzi w zakres standardowego wyposażenia robota. Pasujące zestawy instalacyjne są dostępne jako akcesoria i występują w różnych wersjach, dostosowanych do wielkości ogrodu.



1 Szpilka mocująca
Szpilka mocująca służy do przytwierdzania linki ograniczającej i prowadzącej do podłoża.

2 Łącznik linki
Łącznik linki służy do łączenia końców linek.

3 Znaczniki kablowe
Znaczniki kablowe nakleja się na końce linek, aby umożliwić ich identyfikację w stacji dokującej. Ułatwiają podłączenie końców linek do właściwego zacisku.

4 Szpula na linkę
Szpula na linkę jest potrzebna podczas rozkładania linki ograniczającej i prowadzącej.

3.6 Symbole

Symbole mogą znajdować się na robocie koszącym, stacji dokującej, zasilaczu oraz wbudowanym akumulatorze i mają następujące znaczenie:

Symbol informujący o średnicy tarczy tnącej.

Symbol wskazujący kierunek odblokowywania uchwytu ostrzy podczas wymiany ostrzy.

Symbol wskazujący kierunek blokowania uchwytu ostrzy podczas wymiany ostrzy.

Klasa ochronności 2, podwójna izolacja.

Produktu nie wolno wyrzucać do zwykłego pojemnika na odpady komunalne.

Informacja obok symbolu wskazuje na pojemność akumulatora zgodnie ze specyfikacją producenta. Dostępna pojemność akumulatora jest mniejsza.

1 dioda świeci się na czerwono. Akumulator jest za ciepły lub za zimny.

4 diody migają na czerwono. Usterka akumulatora.

4 Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa pracy

4.1 Symbole ostrzegawcze

Symbole ostrzegawcze na robocie koszącym, stacji dokującej, zasilaczu i wbudowanym akumulatorze mają następujące znaczenie:

Przestrzegać zasad bezpieczeństwa i środków ostrożności.

Przeczytać niniejszą instrukcję obsługi, przestrzegać jej i zachować na przyszłość.

Należy przestrzegać zasad bezpieczeństwa dotyczących wyrzucanych w górę przedmiotów i stosować odpowiednie środki zapobiegawcze.

Zachować bezpieczną odległość.

Nie dotykać obracającej się tarczy tnącej z ostrzami.

Nie stawać ani nie siadać na robocie koszącym.

Na czas transportu, przechowywania, czyszczenia, prac konserwacyjnych i naprawczych oraz w przypadku innego niż zwykle/nietypowego sposobu reagowania robot koszący powinien zostać zatrzymany, a blokada urządzenia aktywowana.

Nie pozwalać dzieciom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.

Nie pozwalać zwierzętom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.

Nie zanurzać akumulatora w cieczach.

Chronić akumulator przed wysokimi temperaturami i ogniem.

4.2 Użytkowanie zgodne z przeznaczeniem

Robot koszący STIHL iMOW® 7.0 PRO służy do koszenia i mulczowania trawy.

Stacja dokująca STIHL oraz dołączony zasilacz DM210X-420X służą do ładowania robota koszącego STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Robot koszący, stacja dokująca i zasilacz mogą być używane w deszczu.

Robot koszący jest zasilany akumulatorem STIHL AAI. Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

Robot koszący może być konfigurowany i obsługiwany za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®“ lub portalu STIHL connected. Zakres funkcji dostępnych w portalu STIHL connected jest nieco ograniczony w stosunku do aplikacji „MY iMOW®”.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Stacje dokujące, zasilacze i akumulatory niedopuszczone przez firmę STIHL do użytkowania z robotem koszącym mogą spowodować pożar lub wybuch. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Robot koszący należy użytkować w połączeniu z wbudowanym akumulatorem STIHL AAI.
  - ► Robot koszący STIHL iMOW® 7.0 PRO należy ładować za pośrednictwem stacji dokującej marki STIHL oraz zasilacza STIHL DM210X-420X.
- W przypadku używania robota koszącego, akumulatora, stacji dokującej lub zasilacza niezgodnie z przeznaczeniem może dojść do ciężkich obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Używać robota koszącego, stacji dokującej i zasilacza wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.

4.3 Wymagania dotyczące użytkownika

⚠ OSTRZEŻENIE

- Użytkownicy nieznający niniejszej instrukcji użytkowania nie potrafią ani rozpoznawać, ani tym bardziej ocenić zagrożeń powodowanych przez robot koszący, stację dokującą i zasilacz. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci użytkownika i osób postronnych.

  - ► Przeczytać niniejszą instrukcję obsługi, przestrzegać jej i zachować na przyszłość.
  - ► W razie przekazania robota koszącego, stacji dokującej lub zasilacza innej osobie: przekazać również instrukcję obsługi.
  - ► Użytkownik musi spełniać następujące wymagania:
    - – Użytkownik jest wypoczęty.
    - – Użytkownik powinien być zdolny pod względem fizycznym, sensorycznym i psychicznym do obsługi i używania

robota koszącego, stacji dokującej oraz zasilacza. Jeżeli użytkownik jest do tego zdolny w ograniczonym zakresie pod względem fizycznym, sensorycznym lub psychicznym, to może korzystać z robota koszącego wyłącznie pod nadzorem lub po poinstruowaniu przez osobę odpowiedzialną. Dotyczy to także wszelkich prac wykonywanych przy użyciu robota koszącego oraz prac, które dotyczą robota, stacji dokującej, zasilacza, kabla ładowania, linki prowadzącej i linki ograniczającej.
- Użytkownik potrafi rozpoznać oraz ocenić zagrożenia powodowane przez robot koszący, stację dokującą i zasilacz.
- Użytkownik jest pełnoletni lub odbywa naukę zawodu pod nadzorem zgodnie z krajowymi przepisami.
- Użytkownik otrzymał przeszkolenie od autoryzowanego dealera STIHL lub innej osoby kompetentnej przed pierwszym użyciem robota koszącego, stacji dokującej i zasilacza.
- Użytkownik nie znajduje się pod wpływem alkoholu, leków lub narkotyków.
- Podczas instalacji, obsługi, czyszczenia, konserwacji i transportu robota koszącego użytkownik musi być w stanie utrzymać równowagę, zapewnić sobie stabilne miejsce pracy oraz pamiętać, aby nie biegać.
- Określenia „obsługa", „korzystanie" i „użytkowanie" obejmują wszelkie prace, które dotyczą robota, stacji dokującej, zasilacza, kabla ładowania, linki prowadzącej i linki ograniczającej, jak również wszystkich elementów wyposażenia iMOW®.

► W razie wątpliwości skontaktować się z dealerem marki STIHL.

4.4 Odzież i wyposażenie

⚠ OSTRZEŻENIE

- Podczas układania linki ograniczającej i prowadzącej oraz przytwierdzania stacji dokującej na skutek wbijania szpilek mocujących lub kotw gruntowych w podłoże może dojść do wyrzucania przedmiotów w powietrze z dużą prędkością. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
  ► Nosić okulary ochronne ściśle przylegające do twarzy. Odpowiednie okulary ochronne przechodzą badania zgodnie z normą EN 166 lub z przepisami krajowymi i są dostępne w sprzedaży z odpowiednim oznaczeniem.
  ► Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- Podczas koszenia może dojść do wyrzucenia różnych przedmiotów z dużą prędkością. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
  ► W przypadku wchodzenia na koszoną powierzchnię w trakcie pracy robota:
  – Nosić długie spodnie z wytrzymałego materiału.
  – Nosić solidne, zamknięte obuwie z podeszwami o dobrej przyczepności.
- Nieodpowiednia odzież robocza może zaczepić się o drzewa lub zarośla i zostać pochwycona przez robot koszący. Użytkownicy bez odpowiedniej odzieży mogą odnieść poważne obrażenia ciała.
  ► Nosić odzież przylegającą ściśle do ciała.
  ► Akcesoria takie jak szaliki i biżuteria należy zdjąć.
- Podczas czyszczenia, konserwacji i transportu użytkownik ma możliwość dotknięcia ostrzy. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
  ► Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- Użytkownik noszący nieodpowiednie obuwie może się poślizgnąć. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
  ► W przypadku wchodzenia na koszoną powierzchnię w trakcie pracy robota: nosić solidne, zamknięte obuwie z podeszwami o dobrej przyczepności.

4.5 Stanowisko pracy i otoczenie

4.5.1 Robot koszący i koszona powierzchnia

⚠ OSTRZEŻENIE

- Osoby nieupoważnione, małe dzieci i zwierzęta nie potrafią ani rozpoznać, ani tym bardziej prawidłowo ocenić zagrożeń powodowanych przez robot koszący i wyrzucane przez niego przedmioty. Może dojść do poważnych obrażeń osób postronnych, dzieci i zwierząt oraz szkód materialnych.

► Nie zezwalać na dostęp osób postronnych, dzieci i zwierząt do powierzchni koszonej podczas pracy robota.

► W przypadku używania robota koszącego do koszenia powierzchni ogólnodostępnych: odgrodzić koszoną powierzchnię i umieścić wokół niej tabliczki z napisem „Ostrożnie! Automatyczna kosiarka do traw-

ników! Nie pozostawiać dzieci i zwierząt bez nadzoru!” . Przestrzegać przepisów miejscowych.
- ► Nie pozwalać dzieciom na zabawę robotem koszącym.
- ► Za pomocą linki ograniczającej wytyczyć koszoną powierzchnię, stosując się do wskazówek zawartych w niniejszej instrukcji. Powierzchnie, na które robot koszący nie powinien wjeżdżać ani których nie powinien kosić, odgrodzić od koszonej powierzchni linką ograniczającą.
- ► Robot koszący nie powinien jeździć po powierzchniach żwirowych ani szutrowych.

- Linka ograniczająca, linka prowadząca oraz szpilki mocujące stwarzają ryzyko potknięcia. Może dojść do obrażeń u osób lub szkód materialnych.
  - ► Linkę ograniczającą i prowadzącą ułożyć płasko na podłożu lub zainstalować przy pomocy maszyny do układania linek.
  - ► Szpilki mocujące wbić do końca w podłoże.
- W przypadku operowania po koszonej powierzchni maszynami lub narzędziami ogrodniczymi może dojść do uszkodzenia przez nie linki ograniczającej i prowadzącej lub szpilek mocujących. Może dojść do wyrzucania różnych przedmiotów z dużą prędkością. Może dojść do obrażeń u osób lub szkód materialnych.
  - ► Nie używać maszyn ani narzędzi ogrodniczych w pobliżu linki ograniczającej i prowadzącej.
- Elementy elektryczne robota koszącego mogą wytwarzać iskry. W łatwopalnym lub wybuchowym środowisku iskry mogą być przyczyną pożarów lub eksplozji. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Nie wolno używać robota koszącego w miejscach skrajnie zagrożonych pożarem lub wybuchem.
- Złe warunki pogodowe mogą doprowadzić do uszkodzenia robota koszącego lub naniesienia przedmiotów na koszoną powierzchnię. Na skutek tego robot koszący może znajdować się w stanie, który stwarza zagrożenie, a podczas koszenia może dojść do wyrzucania napotkanych przedmiotów. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Jeśli robot koszący był narażony na złe warunki pogodowe, po ich ustąpieniu skontrolować, czy znajduje się on w bezpiecznym stanie technicznym.
  - ► Skontrolować stan koszonej powierzchni, usunąć z niej wszelkie przedmioty.

4.5.2 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Osoby postronne, dzieci i zwierzęta nie są w stanie rozpoznać ani tym bardziej prawidłowo ocenić zagrożeń powodowanych przez akumulator. Osoby postronne, dzieci i zwierzęta mogą doznać poważnych obrażeń.
  - ► Nie zezwalać na dostęp osób postronnych, dzieci i zwierząt do urządzenia.
  - ► Nie pozostawiać akumulatora bez nadzoru.
  - ► Nie pozwolić dzieciom na zabawę akumulatorem.
- Akumulator nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem niektórych zjawisk lub czynników może dojść do jego pożaru, wybuchu lub nieodwracalnego uszkodzenia. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.

  - ► Chronić akumulator przed wysokimi temperaturami i ogniem.
  - ► Nie wrzucać akumulatora do ognia.
  - ► Temperatura w miejscu ładowania, pracy i przechowywania akumulatora nie może przekraczać podanego zakresu, 🕮 17.6.

  - ► Nie zanurzać akumulatora w cieczach.
  - ► Trzymać akumulator z dala od małych części metalowych.
  - ► Chronić akumulator przed nadmiernie wysokim ciśnieniem.
  - ► Nie narażać akumulatora na działanie mikrofal.
  - ► Chronić akumulator przed substancjami chemicznymi i solami.

4.5.3 Stacja dokująca i zasilacz

⚠ OSTRZEŻENIE

- Osoby postronne, dzieci i zwierzęta nie są w stanie rozpoznać ani tym bardziej ocenić zagrożeń powodowanych przez stację dokującą, zasilacz i prąd elektryczny. Osoby postronne, dzieci i zwierzęta są narażone na ciężkie obrażenia lub nawet śmierć.
  - ► Nie zezwalać na dostęp osób postronnych, dzieci i zwierząt do urządzenia.

- ► Nie pozwolić dzieciom na zabawę stacją dokującą ani zasilaczem.

- Stacja dokująca i zasilacz nie są odporne na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem określonych warunków otoczenia może dojść do pożaru lub wybuchu stacji dokującej lub zasilacza. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Nie wolno używać stacji dokującej i zasilacza w otoczeniu łatwopalnym lub wybuchowym.
  - ► Temperatura w miejscu pracy i przechowywania stacji dokującej oraz zasilacza nie może przekraczać podanego zakresu, 🕮 17.6.
  - ► W przypadku burzy lub zagrożenia wyładowaniami atmosferycznymi odłączyć zasilacz od prądu.
  - ► Jeśli stacja dokująca i zasilacz były narażone na złe warunki pogodowe, skontrolować, czy znajdują się one w bezpiecznym stanie technicznym.
- Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz i kabel zasilający stwarzają ryzyko potknięcia. Może dojść do obrażeń osób i uszkodzenia stacji dokującej, kabla ładowania, zasilacza lub kabla zasilającego.
  - ► Stację dokującą i zasilacz należy ustawić w dobrze widocznym miejscu.
  - ► Ułożyć kabel zasilający i kabel ładowania w taki sposób, aby nikt się o nie nie potknął.
- W bezpośrednim słońcu obudowa zasilacza może mocno się nagrzewać. Użytkownik może się poparzyć.
  - ► Nie dotykać gorącego zasilacza.

4.6 Bezpieczny stan

4.6.1 Robot koszący

Robot koszący jest bezpieczny dla użytkownika i otoczenia, jeżeli:
– Nie jest uszkodzony.
– Elementy obsługowe działają i nie zostały zmienione.
– Ostrza są prawidłowo zamontowane i nie są uszkodzone.
– Zamontowano oryginalne akcesoria STIHL przeznaczone do tego robota.
– Akcesoria są zamontowane prawidłowo.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Jeśli urządzenie nie znajduje się w bezpiecznym stanie, jego elementy mogą działać nieprawidłowo, a zabezpieczenia być nieaktywne. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
  - ► Robot koszący może być używany jedynie, jeśli jest nieuszkodzony i sprawny.
  - ► Nie modyfikować robota koszącego.
  - ► Jeśli panel obsługi nie działa: nie używać robota koszącego.
  - ► Zamontować oryginalne akcesoria STIHL przeznaczone do tego robota.
  - ► Ostrza zamontować w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.
  - ► Akcesoria montować wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi lub w instrukcji obsługi akcesoriów.
  - ► Nie wkładać niczego w otwory w obudowie robota koszącego.
  - ► Nie łączyć i nie zwierać styków ładowania za pomocą metalowych przedmiotów.
  - ► Wymienić zużyte lub uszkodzone etykiety ostrzegawcze.
  - ► W razie wątpliwości skontaktować się z dealerem marki STIHL.

4.6.2 Zespół koszący

Zespół koszący jest w stanie zapewniającym bezpieczeństwo, gdy spełnione są następujące warunki:
– Ostrza, tarcza tnąca, uchwyt ostrzy, dźwignia i nakrętka nie są uszkodzone.
– Znaczniki zużycia na tarczy tnącej nie są starte.
– Trzpienie L na tarczy tnącej są zużyte nie więcej niż w połowie.
– Ostrza nie są zdeformowane.
– Ostrza są prawidłowo zamontowane.

⚠ OSTRZEŻENIE

- W niezabezpieczonym stanie części ostrzy mogą się poluzować i zostać odrzucone. Skutkiem mogą być poważne obrażenia.
  - ► Korzystać z urządzenia tylko wtedy, gdy ostrza, tarcza tnąca, uchwyt ostrzy, dźwignia i nakrętka nie są uszkodzone.
  - ► Jeśli znaczniki zużycia uległy starciu i powstały otwory, należy wymienić zespół koszący.
  - ► Jeśli trzpienie L uległy zużyciu w ponad połowie, należy wymienić zespół koszący.
  - ► Prawidłowo zamontować ostrza.
  - ► W razie wątpliwości skontaktować się z dealerem marki STIHL.

4.6.3 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

Akumulator jest bezpieczny dla użytkownika i otoczenia, jeżeli:
– Nie jest uszkodzony.
– Jest czysty i suchy.
– Działa i nie był modyfikowany.

⚠ OSTRZEŻENIE

- W przeciwnym razie akumulator jest niebezpieczny. Skutkiem mogą być poważne obrażenia.
  - ► Pracować z użyciem nieuszkodzonego i działającego akumulatora.
  - ► Nie ładować akumulatora, jeśli jest uszkodzony lub wadliwy.
  - ► Jeśli akumulator jest zabrudzony, wyczyścić go.
  - ► Jeżeli akumulator jest mokry lub wilgotny, należy zaczekać, aż zupełnie wyschnie.
  - ► Nie modyfikować akumulatora.
  - ► Nie wkładać niczego w otwory w obudowie akumulatora.
  - ► Nie zwierać styków elektrycznych akumulatora metalowymi przedmiotami (grozi to zwarciem).
  - ► Nie otwierać akumulatora.
  - ► Wymienić zużyte lub uszkodzone etykiety ostrzegawcze.
- Uszkodzony akumulator może przeciekać. Płyn ten może spowodować podrażnienie skóry i oczu.
  - ► Unikać kontaktu z płynem.
  - ► W razie kontaktu ze skórą należy umyć dane miejsce dużą ilością wody z mydłem.
  - ► W razie kontaktu z oczami należy płukać oczy dużą ilością wody przez co najmniej 15 minut i zasięgnąć porady lekarza.
- Uszkodzony lub wadliwy akumulator może wydzielać dziwny zapach, dymić lub zapalić się. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Jeżeli akumulator dziwnie pachnie lub zaczyna dymić, nie używać go i nie zbliżać do łatwopalnych substancji.
  - ► W przypadku zapalenia się akumulatora: Spróbować ugasić akumulator gaśnicą lub wodą.

4.6.4 Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz i kabel zasilający

Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz, kabel zasilający i złącza wtykowe znajdują się w bezpiecznym stanie, jeśli są spełnione następujące warunki:
– Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz, kabel zasilający i złącza wtykowe nie są uszkodzone.
– Stacja dokująca, kabel ładowania, zasilacz, kabel zasilający i złącza wtykowe nie są zabrudzone.
– Zamontowano oryginalne akcesoria STIHL, pasujące do stacji dokującej.
– Akcesoria są zamontowane prawidłowo.
– Stacja dokująca i zasilacz nie są zakrywane podczas pracy.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Jeśli urządzenie nie znajduje się w bezpiecznym stanie, jego elementy mogą działać nieprawidłowo, a zabezpieczenia mogą być nieaktywne. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
  - ► Korzystać wyłącznie z nieuszkodzonej stacji dokującej, nieuszkodzonego kabla ładowania, nieuszkodzonego zasilacza, nieuszkodzonego kabla zasilającego oraz nieuszkodzonych złączy wtykowych.
  - ► Jeśli stacja dokująca, zasilacz lub złącza wtykowe są zabrudzone, należy je wyczyścić.
  - ► Nie przerabiać stacji dokującej, kabla ładowania, zasilacza, kabla zasilającego ani złączy wtykowych.
  - ► Nie wkładać niczego w otwory stacji dokującej i zasilacza.
  - ► Nie łączyć styków elektrycznych stacji dokującej, zasilacza i złączy wtykowych metalowymi przedmiotami (grozi to zwarciem).
  - ► Nie otwierać stacji dokującej ani zasilacza.
  - ► Nie zakrywać stacji dokującej ani zasilacza.
  - ► Nie wkopywać zasilacza w ziemię.
  - ► Nie siadać na stacji dokującej.
  - ► Nie stawać na płycie dolnej stacji dokującej.

4.7 Tryb koszenia

⚠ OSTRZEŻENIE

- Ostrza obracającej się tarczy tnącej mogą skaleczyć użytkownika. Może to spowodować poważne obrażenia użytkownika.

  - ► Nie dotykać obracającej się tarczy tnącej ani ostrzy.
  - ► Przed podejściem do robota koszącego pracującego w trybie koszenia lub w razie chęci wprowadzenia ustawień na urządzeniu: nacisnąć przycisk „STOP”.
  - ► Nie przechylać ani nie podnosić robota koszącego pracującego w trybie koszenia.
  - ► W przypadku zablokowania tarczy tnącej lub ostrzy przez napotkany przedmiot: zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.

Dopiero wtedy można usunąć przedmiot.

- ► Nie pozwalać dzieciom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.

- ► Nie pozwalać zwierzętom na zbliżanie się do robota koszącego ani do koszonej powierzchni.

- ► Nie stawać ani nie siadać na robocie koszącym oraz nie przewozić na nim dzieci, zwierząt czy przedmiotów.

- Jeśli robot koszący zacznie działać podczas pracy w sposób inny niż zwykle lub nietypowy, może znajdować się w niebezpiecznym stanie. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Nacisnąć przycisk „STOP” i aktywować blokadę urządzenia. Skontaktować się z autoryzowanym dealerem STIHL.
- Jeżeli podczas koszenia ostrza natrafią na obcy przedmiot, to może dojść do jego częściowego/całkowitego uszkodzenia lub wyrzucenia tego przedmiotu (lub jego fragmentów) do góry z dużą prędkością. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Usuwać z koszonej powierzchni wszelkie przedmioty obce.
  - ► Usuwać z koszonej powierzchni odłamane ostrza lub ich fragmenty.
- Po naciśnięciu przycisku „STOP” tarcza tnąca z ostrzami jeszcze przez chwilę się obraca. Stwarza to ryzyko poważnych obrażeń.
  - ► Odczekać, aż tarcza tnąca przestanie się obracać.
- Jeżeli podczas koszenia ostrza natrafią na twardy przedmiot, może dojść do iskrzenia i uszkodzenia ostrzy. W łatwopalnym środowisku iskry mogą spowodować pożary. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Nie pracować w łatwopalnym środowisku.
  - ► Upewnić się, że stan ostrzy nie stwarza zagrożenia.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Jeśli robot koszący pracuje w pobliżu przewodów pod napięciem, ostrza mogą dotknąć przewodów i spowodować ich uszkodzenie. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
  - ► Nie używać robota koszącego w pobliżu przewodów znajdujących się pod napięciem.

4.8 Ładowanie

⚠ OSTRZEŻENIE

- Uszkodzony lub wadliwy zasilacz może wydzielać dziwny zapach lub dymić podczas ładowania. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Wyciągnąć wtyczkę z gniazdka.
- Jeżeli podłączony zasilacz nie może odprowadzać wytwarzanego ciepła, może się przegrzać, co grozi pożarem. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Nie zakrywać zasilacza.

4.9 Podłączenie elektryczne

Kontakt z elementami przewodzącymi może powstać z następujących przyczyn:

– Kabel zasilający lub przedłużacz są uszkodzone.
– Wtyczka kabla zasilającego lub przedłużacza jest uszkodzona.
– Gniazdko jest zainstalowane nieprawidłowo.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Kontakt z elementami przewodzącymi może spowodować porażenie prądem elektrycznym. Może to spowodować poważne obrażenia lub śmierć użytkownika.
  - ► Upewnić się, że przewody i wtyczki zasilania sieciowego nie są uszkodzone.

W przypadku uszkodzenia kabla zasilającego lub przedłużacza:
- ► Nie dotykać uszkodzonego miejsca.
- ► Wyciągnąć wtyczkę z gniazdka.

  - ► Przewodów oraz wtyczek zasilania dotykać tylko suchymi rękami.
  - ► Podłączyć wtyczkę do zainstalowanego prawidłowo gniazdka elektrycznego zabezpieczonego stykiem ochronnym.
  - ► Jeśli gniazdko znajduje się na zewnątrz budynku: upewnić się, że spełnia ono normy obowiązujące dla gniazdek zewnętrznych.
  - ► Zasilacz podłączać przez wyłącznik różnicowoprądowy (30 mA, 30 ms).
  - ► Przy podłączaniu lub odłączaniu kabla zasilającego lub przedłużacza: zawsze chwytać za wtyczkę i nie ciągnąć za kabel.
- Uszkodzony lub nieodpowiedni przedłużacz może być przyczyną porażenia prądem elektrycznym. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
  - ► Używać przedłużacza o odpowiednim przekroju, 🕮 17.5.

- ► Używać wodoszczelnego przedłużacza dopuszczonego do użytku na zewnątrz.
- ► Chronić złącze wtykowe pomiędzy zasilaczem a przedłużaczem przed wodą.
- ► Używać przedłużacza o takich samych właściwościach, co kabel zasilający zasilacza.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Nieprawidłowe napięcie lub nieprawidłowa częstotliwość w sieci elektrycznej mogą spowodować przepięcie w zasilaczu. Może dojść do uszkodzenia zasilacza.
  - ► Upewnić się, że wartości napięcia i częstotliwości zasilania z sieci elektrycznej odpowiadają danym znamionowym podanym na zasilaczu.
- Jeżeli zasilacz jest podłączony do gniazda wtykowego wielokrotnego, może dojść do przeciążenia elementów elektrycznych podczas ładowania. Elementy elektryczne mogą się nagrzać i spowodować pożar. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci oraz szkód materialnych.
  - ► Sprawdzić, czy parametry podane na tabliczce znamionowej zasilacza oraz wszystkich urządzeń elektrycznych podłączonych do gniazda wtykowego wielokrotnego nie przekraczają w sumie parametrów podanych na gnieździe wtykowym wielokrotnym.
- Nieprawidłowo ułożony kabel zasilający, przedłużacz lub kabel ładowania mogą ulec uszkodzeniu oraz stwarzać ryzyko potknięcia. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Przewody i kable ładowania rozmieścić tak, aby znajdowały się poza koszoną powierzchnią.
  - ► Przewody i kable ładowania rozmieścić i oznakować w taki sposób, aby nie zachodziło ryzyko ich uszkodzenia przez maszyny i narzędzia ogrodowe.
  - ► Przewody i kable ładowania ułożyć i oznakować w taki sposób, aby nie groziły potknięciem.
  - ► Przewody i kable ładowania ułożyć w taki sposób, aby nie były naprężone lub zaplątane.
  - ► Przewody i kable ładowania ułożyć w taki sposób, aby nie zostały uszkodzone, zagięte lub przygniecione oraz aby o nic nie ocierały.
  - ► Przewody i kable ładowania chronić przed wysokimi temperaturami, olejem i chemikaliami.
  - ► Przewody i kable ładowania rozmieścić w taki sposób, aby nie leżały na stale mokrym podłożu.
- Jeżeli w ścianie przebiegają przewody elektryczne i rury, mogą one ulec uszkodzeniu w przypadku montażu zasilacza na ścianie. Kontakt z przewodami elektrycznymi grozi porażeniem prądem elektrycznym. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Sprawdzić, czy w przewidzianym miejscu montażu nie przebiegają kable elektryczne lub rury.
  - ► Zasilacz montować na ścianie w sposób opisany w tej instrukcji obsługi.
- Jeśli zasilacz zostanie podłączony do agregatu prądotwórczego, nie gwarantuje to stałego zasilania w energię, a tym samym prawidłowego działania robota koszącego. Wahania w zasilaniu mogą spowodować uszkodzenie zasilacza.
  - ► Zasilacz należy podłączać wyłącznie do prawidłowo zainstalowanych gniazdek.

4.10 Transport

4.10.1 Robot koszący

⚠ OSTRZEŻENIE

- Robot koszący może przewrócić się lub przesuwać podczas przewozu pojazdem. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.

  - ► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
  - ► Zabezpieczyć robot koszący pasami mocującymi lub siatką w taki sposób, aby nie mógł się przewrócić ani przesunąć.

4.10.2 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Akumulator nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Jeśli akumulator jest narażony na określone warunki otoczenia, może ulec uszkodzeniu i mogą powstać szkody materialne.
  - ► Nie transportować uszkodzonego akumulatora.
- Akumulator może przewrócić się lub przesuwać podczas przewozu pojazdem. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.

- ► Zapakować akumulator w odpowiedni pojemnik transportowy lub inne opakowanie, w którym nie będzie się przesuwał.
- ► Zabezpieczyć opakowanie, aby nie mogło się poruszyć.

4.10.3 Stacja dokująca i zasilacz

⚠ OSTRZEŻENIE

- Stacja dokująca lub zasilacz mogą przewrócić się lub przesuwać podczas przewozu pojazdem. Może dojść do obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Wyciągnąć wtyczkę z gniazdka.
  - ► Wyjąć robot koszący ze stacji dokującej.
  - ► Zabezpieczyć stację dokującą i zasilacz pasami mocującymi lub siatką w taki sposób, aby nie mogły się przewrócić ani przesunąć.
- Nie przenosić zasilacza ani stacji dokującej, trzymając za kabel zasilający bądź kabel ładowania. Może dojść do uszkodzenia kabla zasilającego, zasilacza, kabla ładowania lub stacji dokującej.
  - ► Odłączyć kabel ładowania od zasilacza oraz od stacji dokującej i zwinąć.
  - ► Chwycić stację dokującą za płytę dolną i przytrzymać.
  - ► Zwinąć kabel zasilający i zamocować go na zasilaczu.
  - ► Chwycić zasilacz za obudowę i przytrzymać.

4.11 Przechowywanie

4.11.1 Robot koszący

⚠ OSTRZEŻENIE

- Dzieci nie są w stanie rozpoznać ani ocenić zagrożeń powodowanych przez robot koszący. Skutkiem mogą być poważne obrażenia dzieci.

  - ► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
  - ► Robot koszący przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Styki elektryczne robota koszącego oraz podzespoły z metalu mogą zardzewieć od wilgoci. Robot koszący może ulec uszkodzeniu.
  - ► Robot koszący przechowywać w miejscu suchym i czystym.
- Jeśli na czas przechowywania nie zostanie aktywowana blokada urządzenia, może dojść do przypadkowego włączenia robota koszącego, na skutek czego zacznie się on przemieszczać. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.

  - ► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
- Pokrywa ani uchwyty nie są przystosowane do zawieszania robota koszącego. Może to spowodować wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających oraz uszkodzenie robota koszącego.
  - ► Robot koszący przechowywać wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.

4.11.2 Akumulator

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Dzieci nie są w stanie rozpoznać ani ocenić zagrożeń powodowanych przez akumulator. Skutkiem mogą być poważne obrażenia dzieci.
  - ► Akumulator przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Akumulator nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Akumulator może ulec nieodwracalnemu uszkodzeniu pod wpływem niektórych zjawisk lub czynników.
  - ► Akumulator przechowywać w miejscu suchym i czystym.
  - ► Akumulator przechowywać w zamkniętym pomieszczeniu.
  - ► Temperatura w miejscu przechowywania akumulatora nie może przekraczać podanego zakresu, 🕮 17.6.

4.11.3 Stacja dokująca i zasilacz

⚠ OSTRZEŻENIE

- Dzieci nie są w stanie rozpoznać ani ocenić zagrożeń powodowanych przez stację dokującą i zasilacz. Niebezpieczeństwo poważnych obrażeń lub śmierci dziecka.
  - ► Wyjąć robot koszący ze stacji dokującej.
  - ► Stację dokującą i zasilacz przechowywać w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- Stacja dokująca i zasilacz nie są odporne na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem określonych warunków otoczenia może dojść do uszkodzenia stacji dokującej lub zasilacza.
  - ► Wyjąć robot koszący ze stacji dokującej.
  - ► Jeśli zasilacz jest nagrzany: zaczekać, aż ostygnie.

- ► Stację dokującą i zasilacz przechowywać w miejscu suchym i czystym.
- ► Stację dokującą i zasilacz przechowywać w zamkniętym pomieszczeniu.
- ► Temperatura w miejscu przechowywania zasilacza nie może przekraczać podanego zakresu, 🕮 17.6.

- Nie przenosić zasilacza ani stacji dokującej, trzymając za kabel zasilający bądź kabel ładowania. Może dojść do uszkodzenia kabla zasilającego, zasilacza, kabla ładowania lub stacji dokującej.
  - ► Odłączyć kabel ładowania od zasilacza oraz od stacji dokującej i zwinąć.
  - ► Chwycić stację dokującą za płytę dolną i przytrzymać.
  - ► Zwinąć kabel zasilający i zamocować go na zasilaczu.
  - ► Chwycić zasilacz za obudowę i przytrzymać.

4.12 Czyszczenie, konserwacja i naprawy

⚠ OSTRZEŻENIE

- Jeśli podczas czyszczenia, konserwacji lub naprawy nie zostanie aktywowana blokada urządzenia, może dojść do przypadkowego włączenia robota koszącego. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
  -
  - ► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
- Czyszczenie agresywnymi środkami, myjką wysokociśnieniową lub szpiczastymi bądź ostrymi metalowymi przedmiotami może spowodować uszkodzenie robota koszącego. Nieprawidłowe czyszczenie robota koszącego może spowodować nieprawidłowe działanie podzespołów i wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających. Stwarza to ryzyko poważnych obrażeń.
  - ► Czyścić robot koszący wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Czyszczenie agresywnymi środkami, myjką wysokociśnieniową lub szpiczastymi bądź ostrymi metalowymi przedmiotami może spowodować uszkodzenie stacji dokującej, zasilacza, kabla zasilającego, kabla ładowania oraz złączy wtykowych. Nieprawidłowe czyszczenie stacji dokującej, zasilacza, kabla zasilającego, kabla ładowania lub złączy wtykowych może spowodować nieprawidłowe działanie podzespołów i wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających. Stwarza to ryzyko poważnych obrażeń.
  - ► Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.
  - ► Stację dokującą, zasilacz, kabel zasilający, kabel ładowania oraz ich złącza wtykowe czyścić wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Nieprawidłowa konserwacja lub naprawa robota koszącego, stacji dokującej lub zasilacza może spowodować nieprawidłowe działanie podzespołów i wyłączenie działania urządzeń zabezpieczających. Może dojść do poważnych obrażeń lub śmierci.
  - ► Robota koszącego, stacji dokującej i zasilacza nie naprawiać i nie konserwować samodzielnie.
  - ► Jeśli robot koszący, stacja dokująca lub zasilacz muszą zostać poddane konserwacji lub naprawie: skontaktować się z autoryzowanym dealerem marki STIHL.
  - ► Ostrza należy konserwować wyłącznie w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.
- Podczas czyszczenia lub konserwacji zespołu koszącego użytkownik może skaleczyć się o ostre krawędzie tnące ostrzy. Może to spowodować obrażenia użytkownika.
  - ► Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- Jeśli kabel zasilający zasilacza jest uszkodzony:
  - ► wymienić zasilacz.
- Jeśli zaślepka gniazda diagnostycznego, które znajduje się na spodzie robota koszącego, nie będzie prawidłowo osadzona, do wnętrza robota mogą przedostawać się wilgoć i zanieczyszczenia. Robot koszący może ulec uszkodzeniu.
  - ► Podczas czyszczenia i wymiany ostrzy każdorazowo sprawdzać poprawność osadzenia zaślepki.
  - ► Nie używać robota koszącego bez założonej zaślepki lub z uszkodzoną zaślepką.

5 Używanie robota jako części teamu

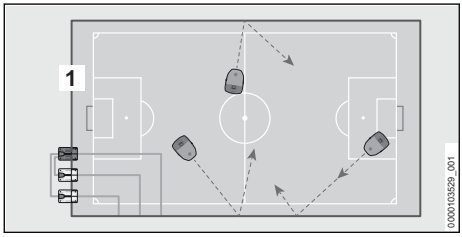
5.1 Opis zasad działania

5.1.1 Opis funkcji urządzenia

Funkcja teamu nadaje się do powierzchni koszenia o prostym planie i w dalszych rozdziałach jest opisana na przykładzie boiska sportowego.

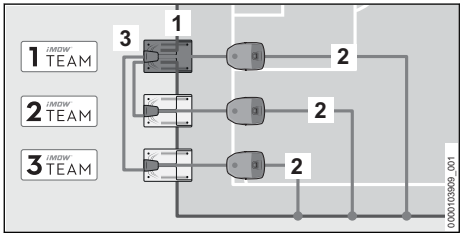
W celu wydajnego koszenia dużych powierzchni, np. boisk sportowych, do trzech robotów może pracować jako zespół (team).

Dla stabilnej i niezawodnej pracy firma STIHL zaleca, aby instalację funkcji teamu zlecić autoryzowanemu dealerowi.



Roboty koszące przycinają trawę, poruszając się po koszonej powierzchni w sposób nieregularny.

Aby roboty koszące rozpoznawały granicę koszonej powierzchni, należy otoczyć ją linką ograniczającą (1).

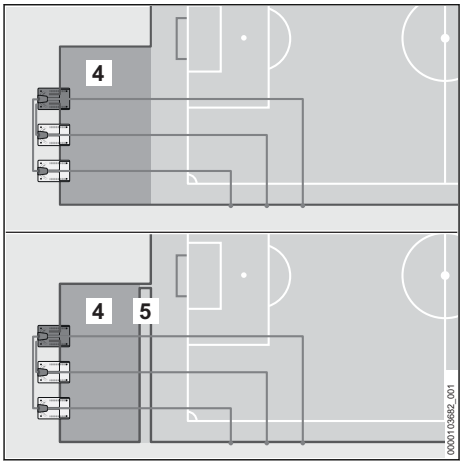


W funkcji team każdemu robotowi przyporządkowana jest z użyciem linki prowadzącej (2) własna stacja dokująca (Team 1, Team 2, Team 3).

Do głównej stacji dokującej (3) podłączone są linka ograniczająca (1) i wszystkie linki prowadzące (2). Linki przesyłają sygnały z głównej stacji dokującej do robotów koszących. Roboty koszące są prowadzone po koszonej powierzchni i z powrotem do stacji dokującej wzdłuż linek prowadzących (2).

Ustawianie stacji dokujących

Zależnie od wymagań stacje dokujące można ustawić na koszonej powierzchni lub poza nią.



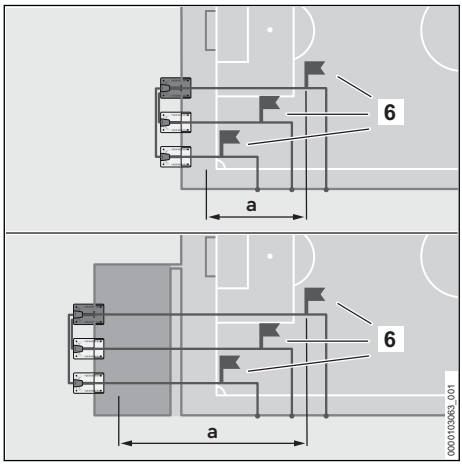
Jeśli stacje dokujące zostaną ustawione poza koszoną powierzchnią, obszar ten (4) można włączyć w koszoną powierzchnię lub od niej oddzielić.

Aby odgraniczyć obszar (4) należy ułożyć linkę ograniczającą w formie pętli (5). Obszar (4) przed stacjami dokującymi nie jest koszony. W funkcji team nie można definiować stref.

Obsługa

Roboty koszące są obsługiwane za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®" i portalu STIHL connected oraz przyciskami znajdującymi się na ich panelach obsługi. Umieszczone na robotach paski LED oraz komunikaty akustyczne informują o ich aktualnym stanie.
Ważnymi ustawieniami dla funkcji teamu są:
– ustawianie jednakowej wysokości koszenia dla wszystkich robotów koszących
– tworzenie planu koszenia i ustalanie strefy czasowej
– ustawianie czujnika deszczu
– definiowanie odległości startowej

Odległość startowa



Robot koszący rozpoczyna proces koszenia od określonego punktu (6). Dla każdego robota koszącego należy zdefiniować odległość startową (a) od przynależnej linki prowadzącej.

Jeśli stacje dokujące są pozycjonowane poza koszoną powierzchnią, należy zdefiniować punkt (6) w obrębie koszonej powierzchni.

Odległość startowa (a) od stacji dokującej: od 2 m do 80 m.

Odległość startową definiuje się w aplikacji „MY iMOW®".

5.2 Przygotowanie koszonej powierzchni i robota koszącego do pracy

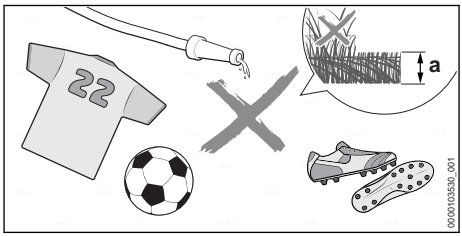
5.2.1 Planowanie i przygotowanie koszonej powierzchni

Przed rozpoczęciem eksploatacji robotów koszących należy rozplanować i przygotować koszoną powierzchnię. Pozwoli to na solidną instalację oraz dyskretną pracę oraz usunięcie potencjalnych źródeł zakłóceń.

Plan koszonej powierzchni

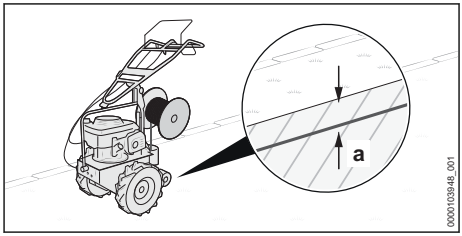
- ► Zapoznać się z opisami stacji dokujących i procesu układania linek, zamieszczonymi w kolejnych rozdziałach.
- ► Przesyłanie informacji na koszoną powierzchnię:
  - – obrys koszonej powierzchni
  - – pozycje stacji dokujących
  - – przebieg linki ograniczającej
  - – przebieg linek prowadzących

Przygotowanie koszonej powierzchni



- ► Usunąć z koszonej powierzchni wszelkie rozrzucone na niej przedmioty.
- ► Usunąć elementy z metalu, elementy magnetyczne oraz materiały przewodzące prąd i stare linki ograniczające.
- ► Skosić trawnik kosiarką na wysokość, jaka później zostanie ustawiona dla trybu koszenia robota koszącego. Ustawienie standardowe wysokości cięcia wynosi a = 4 cm.
- ► Zasypać dziury oraz większe nierówności terenu.

Używanie maszyny do układania linek



WSKAZÓWKA

- ■ Aby nie doszło do uszkodzenia linek, zaleca się używać do ich instalacji maszyny do układania linek. Dzięki temu linki są chronione podczas prac pielęgnacyjnych na trawniku (np. napowietrzania) i aktywności sportowej.
  - ► Nie używać na powierzchni trawnika maszyn, które wnikają w podłoże na głębokość większą niż głębokość ułożenia linek prowadzących i ograniczającej.
  - ► Maksymalna głębokość układania linek prowadzących i ograniczającej: a = 10 cm.

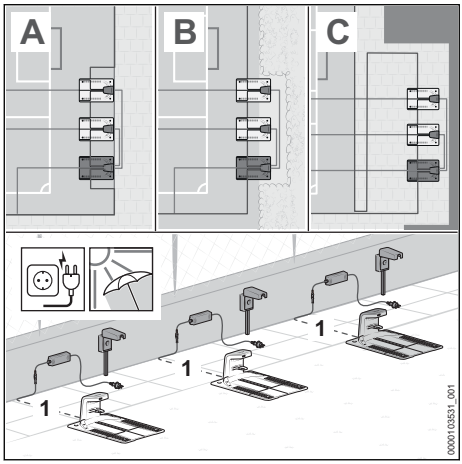
5.2.2 Przygotowanie robota koszącego do pracy

- ► Zdjąć elementy opakowania i zabezpieczenia transportowe.

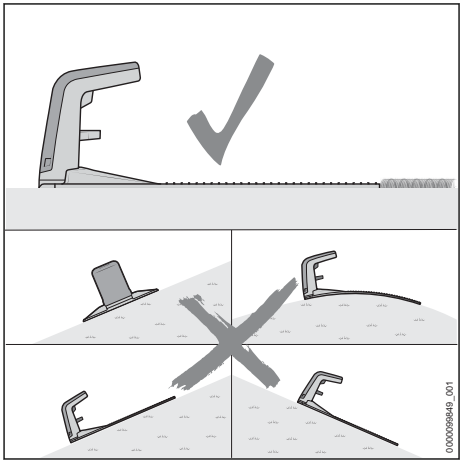
- Sprawdzić bezpieczny stan następujących elementów:
  – robot koszący, 📖 4.6.1
  – zespół koszący, 📖 4.6.2
  – akumulator, 📖 4.6.3
  – stacja dokująca i zasilacz, 📖 4.6.4
- Ustawić stację dokującą, 📖 5.3
- Ułożyć linkę prowadzącą, 📖 5.4
- Ułożyć linkę ograniczającą, 📖 5.5
- Podłączyć stację dokującą do prądu, 📖 5.6
- Skonfigurować team, 📖 5.7
- Nawiązać połączenie Bluetooth®, 📖 7
- W przypadku braku możliwości przeprowadzenia powyższych czynności: nie używać robota koszącego i skontaktować się z dealerem STIHL.

5.3 Ustawianie stacji dokującej

5.3.1 Zalecenia ogólne

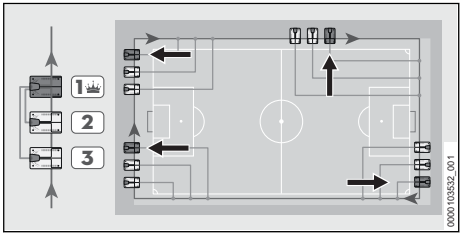


- Miejsce ustawienia stacji dokujących dobrać tak, aby były spełnione następujące warunki:
  – Stacje dokujące są ustawione na koszonej powierzchni (A), w bezpośrednim sąsiedztwie koszonej powierzchni (B) lub poza koszoną powierzchnią (C).
  – Wzdłuż linek prowadzących nie ma żadnych przeszkód.
  – Kabel ładowania (1) może zostać poprowadzony poza koszoną powierzchnią do odpowiedniego gniazdka.
  – Stacje dokujące i zasilacze są ustawione w dobrze widocznym miejscu.
  – O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia powinno być zabezpieczone przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
  – O ile to możliwe, stacje dokujące powinny znajdować się w zasięgu sieci bezprzewodowej (WLAN).



- Stacje dokujące ustawić w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
  – Stacje dokujące są ustawione na równej powierzchni.
  – Stacje dokujące są skierowane otworem w stronę koszonej powierzchni.
  – Stacje dokujące są wypoziomowane i nie przechylają się na boki ani do przodu/do tyłu.
  – Płyta dolna nie jest wygięta i spoczywa płasko na podłożu.

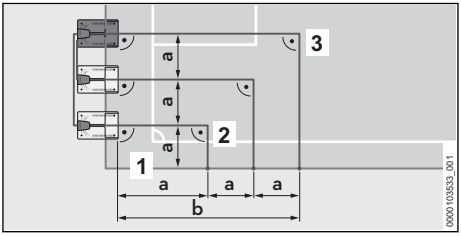
5.3.2 Pozycjonowanie stacji dokujących



Jako główna stacja dokująca (Team 1) zawsze definiowana jest, patrząc od strony boiska, stacja położona najbardziej na zewnątrz po prawej. Do głównej stacji dokującej (Team 1) podłączone są linka ograniczająca i wszystkie linki prowadzące.
– Główna stacja dokująca (Team 1)
– Stacja dokująca (Team 2)
– Stacja dokująca (Team 3)

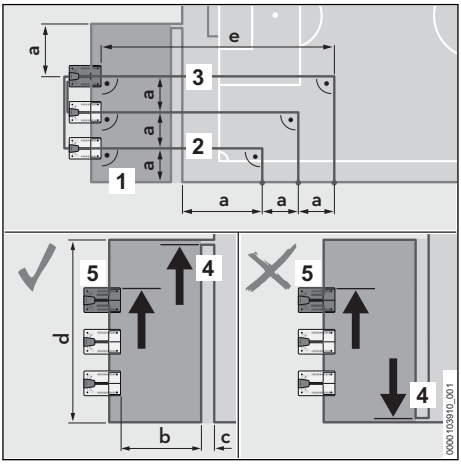
Mocowanie stacji dokujących kotwami do podłoża następuje po zakończeniu układania linek.

Stacje dokujące w obrębie powierzchni koszenia



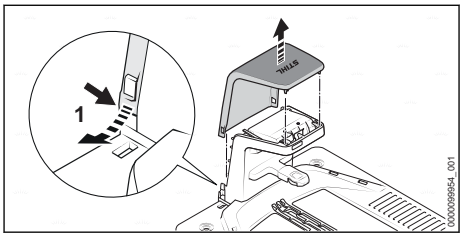
Stację dokującą w obrębie powierzchni koszenia ustawić w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
– Między linką ograniczającą (1) a linką prowadzącą (2) zachowany jest odstęp co najmniej a = 2 m.
– Między linkami prowadzącymi zachowany jest odstęp co najmniej a = 2 m.
– Najdłuższa linka prowadząca (3) ma długość maksymalnie b = 80 m.

Stacje dokujące poza powierzchnią koszenia

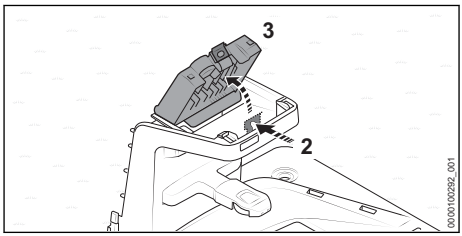


Stację dokującą poza powierzchnią koszenia ustawić w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
– Między linką ograniczającą (1) a linką prowadzącą (2) zachowany jest odstęp co najmniej a = 2 m.
– Między linkami prowadzącymi zachowany jest odstęp co najmniej a = 2 m.
– Między stacjami dokującymi a pętlą linki (4) występuje odstęp b = ≤ 35 m.
– Pętla linki (4) ma szerokość c = 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
– Zewnętrzne linki ograniczające oddzielonej powierzchni mają odstęp d = ≤ 10 m.
– Najdłuższa linka prowadząca (3) ma długość maksymalnie e = 80 m.
– Pętla linki (4) jest pozycjonowana z prawej strony głównej stacji dokującej (5).

5.3.3 Przygotowanie stacji dokujących



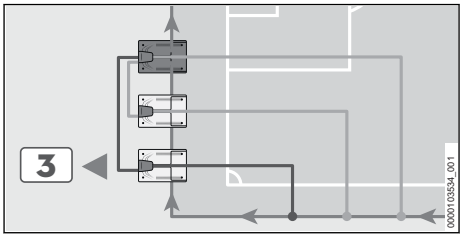
► Lekko odgiąć pokrywę (1) z obu stron na zewnątrz i zdjąć, pociągając ją do góry.



► Nacisnąć dźwignię blokady (2) i otworzyć klapkę (3).

5.4 Układanie linki prowadzącej

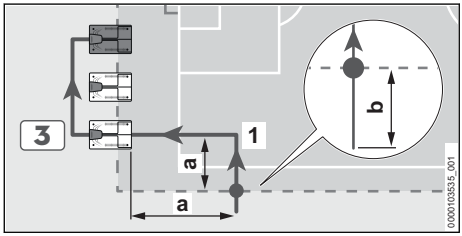
5.4.1 Układanie linek prowadzących



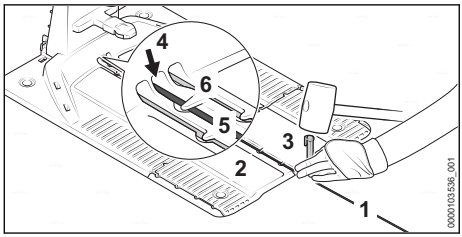
Układanie linek prowadzących zawsze rozpoczyna się od stacji dokującej położonej najbliżej narożnika koszonej powierzchni. W tym przykładzie jest to stacja dokująca (Team 3).

Linki prowadzące zawsze układa się od krawędzi koszonej powierzchni do danej stacji dokującej.

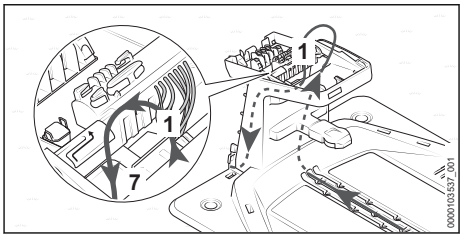
Układanie linki prowadzącej stacji dokującej (Team 3)



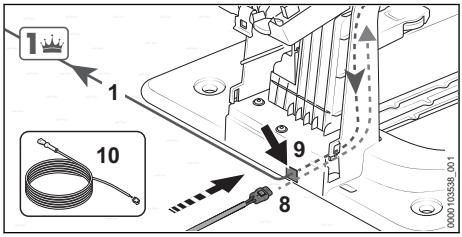
- Zachować odstęp min. a = 2 m od krawędzi koszonej powierzchni.
- Linkę prowadzącą (1) pozostawić tak, aby wystawała na krawędzi koszonej powierzchni na długości b = 1 m powyżej linki ograniczającej, która dopiero zostanie ułożona.
- Ułożyć linkę prowadzącą (1) na koszonej powierzchni, a następnie poprowadzić ją pod kątem prostym do stacji dokującej (Team 3).



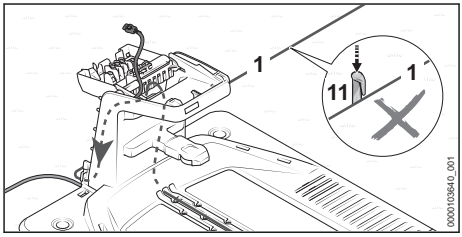
- Linkę prowadzącą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (2) za pomocą szpilki mocującej (3).
- Odwinąć wystarczającą długość linki z rolki i odciąć szczypcami bocznymi.
  Długość linki musi wystarczyć do poprowadzenia jej przez stację dokującą (Team 3) i za stacją do głównej stacji dokującej (Team 1) oraz podłączenia.
- Włożyć linkę prowadzącą (1) do środkowego przepustu (4) i pociągnąć linkę dalej.
  Linkę prowadzącą (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej (Team 3) do góry.
- Linkę prowadzącą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym (5) i była przytrzymywana haczykami (6).



- Włożyć linkę prowadzącą (1) od góry do lewego otworu (7) i pociągnąć linkę dalej.
  Linka prowadząca (1) wychodzi z tyłu z otworu na kabel ładowania.

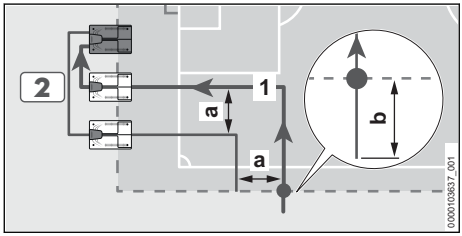


- Pociągnąć linkę prowadzącą (1) za stacją dokującą (Team 3) do głównej stacji dokującej (Team 1).
- Umieścić wtyk (8) w otworze (9) na kabel ładowania i pociągnąć kabel ładowania (10) dalej.
  Kabel ładowania (10) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



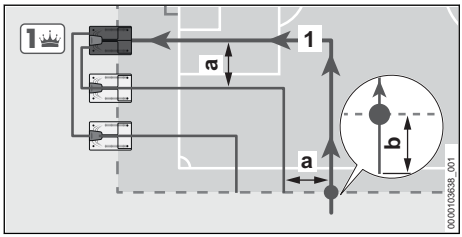
Linka prowadząca (1) do głównej stacji dokującej (Team 1) zostanie później zamocowana za pomocą szpilek mocujących (11).

Układanie linki prowadzącej stacji dokującej (Team 2)

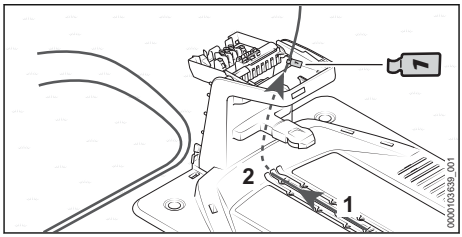


- Pociągnąć linkę prowadzącą (1) za stacją dokującą (Team 2) w taki sam sposób, jak to opisano dla stacji dokującej (Team 3). Zachować minimalny odstęp a = 2 m od już ułożonej linki prowadzącej.
- Linkę prowadzącą (1) pozostawić tak, aby wystawała na krawędzi koszonej powierzchni na długości b = 1 m powyżej linki ograniczającej, która dopiero zostanie ułożona.

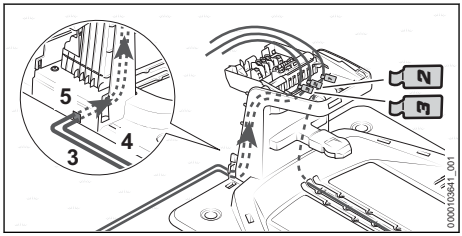
Układanie linki prowadzącej głównej stacji dokującej (Team 1)



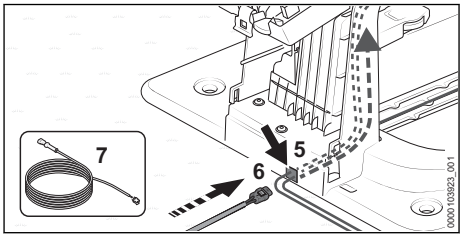
- Zachować minimalny odstęp linki a = 2 m od już ułożonej linki prowadzącej do głównej stacji dokującej (Team 1).
- Linkę prowadzącą (1) pozostawić tak, aby wystawała na krawędzi koszonej powierzchni na długości b = 1 m powyżej linki ograniczającej, która dopiero zostanie ułożona.
- Linkę prowadzącą przymocować tuż przy płycie dolnej za pomocą szpilki mocującej.
- Odwinąć wystarczającą długość linki z rolki i odciąć szczypcami bocznymi.
  Długość linki prowadzącej musi wystarczyć do poprowadzenia jej przez główną stację dokującą (Team 1) oraz podłączenia.
- Linkę prowadzącą poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami.



- Włożyć linkę prowadzącą (1) do środkowego przepustu (2) i pociągnąć linkę dalej.
  Linkę prowadzącą należy poprowadzić wewnątrz głównej stacji dokującej (Team 1) do góry.
- Linkę prowadzącą oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym, umieszczając go jak najbliżej obudowy.
  Takie oznaczenie ułatwi późniejsze podłączenie do właściwego zacisku.



- Linki prowadzące (3 i 4) stacji dokujących (Team 2 i Team 3) umieścić w otworze (5) na kabel ładowania i pociągnąć je dalej.
  Linki prowadzące należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.
- Linki prowadzące oznaczyć pasującymi znacznikami kablowymi, umieszczając je jak najbliżej obudowy.
  Takie oznaczenie ułatwi późniejsze podłączenie do właściwego zacisku.



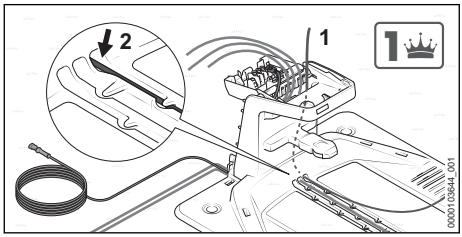
- Umieścić wtyk (6) w otworze (5) i doprowadzić kabel ładowania (7).
  Kabel ładowania (7) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.

5.5 Układanie linki ograniczającej

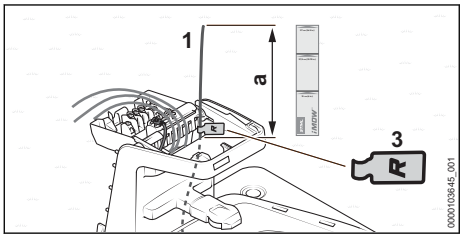
5.5.1 Układanie linki ograniczającej

Układanie linki ograniczającej do linek prowadzących

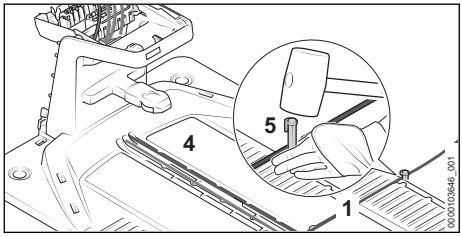
Główna stacja dokująca (Team 1) stanowi punkt wyjścia dla układania linki ograniczającej. Linkę ograniczającą należy układać zgodnie z ruchem wskazówek zegara.



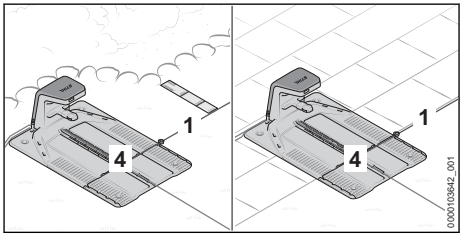
- Włożyć początek linki (1) do przepustu po prawej stronie (2) i pociągnąć linkę dalej.
  Linkę ograniczającą (1) należy poprowadzić wewnątrz głównej stacji dokującej (Team 1) do góry.



- Wprowadzać linkę ograniczającą (1), aż będzie wystawała na górze na długość a = 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- Początek linki (1) oznaczyć znacznikiem kablowym (3), umieszczając go jak najbliżej obudowy.
  Takie oznaczenie ułatwi późniejsze podłączenie do właściwego zacisku.



- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej (4) w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami.
- Linkę ograniczającą (1) przymocować do głównej stacji dokującej tuż przy płycie dolnej (4) za pomocą szpilki mocującej (5).

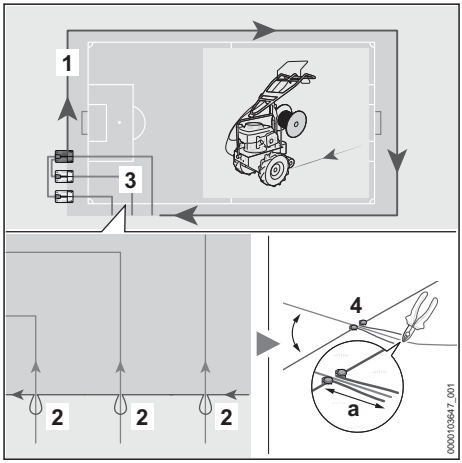


- Ułożyć linkę ograniczającą (1) w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
  – Linkę ograniczającą (1) należy wyprowadzić w bok z płyty dolnej (4) i ułożyć z odstępem 37 cm (1x długość linijki iMOW®) od przeszkód wzdłuż powierzchni nadającej się do jazdy.
  – Linka ograniczająca jest wyprowadzona z boku płyty dolnej (4) i ułożona wzdłuż powierzchni nadającej się do jazdy.

Układanie punktów łączenia dla linek prowadzących

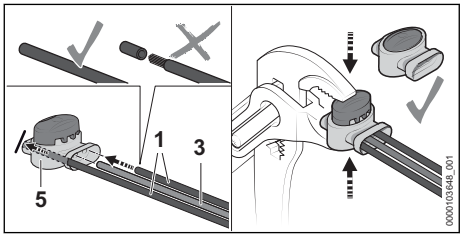
⚠ WSKAZÓWKA

- Aby nie uszkodzić linek podczas pielęgnacji trawnika ani aktywności sportowej, linki układać pod darnią.

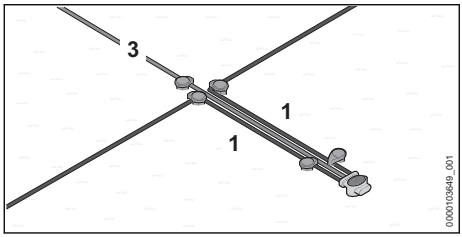


Podczas instalacji okalającej linki ograniczającej (1) należy przygotować punkty łączenia (2) dla linek prowadzących (3):

- Linkę ograniczającą (1) przymocować w przewidzianych miejscach za pomocą szpilki mocującej (4).
- Na lince ograniczającej (1) wykonać pętlę o długości a = 15 cm i przymocować ją kolejną szpilką (4).
- Na końcu pętli rozciąć linkę ograniczającą (1), np. szczypcami bocznymi.
- Ułożyć linkę prowadzącą (3) pośrodku między końcami linki ograniczającej (1).
- Zapewnić taką samą długość a = 15 cm wszystkich końcówek linek.



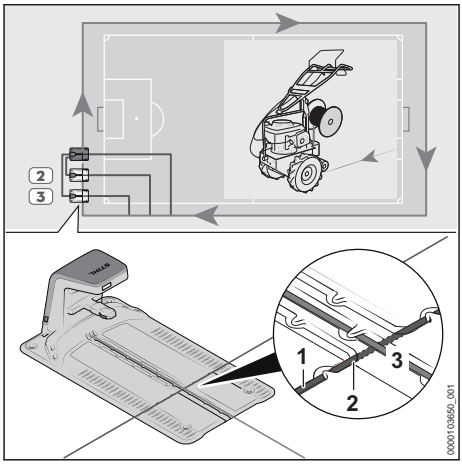
- Końcówki linek ograniczających (1) i linki prowadzącej (3) wsunąć do oporu w łącznik linki (5).
  Nie wolno usuwać izolacji z końcówek linki.
- Łącznik linki (5) ścisnąć szczypcami do oporu.



- Linki ograniczające (1) i linkę prowadzącą (3) poprowadzić równolegle do siebie – linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.
- Przymocować linki dodatkowymi szpilkami.
- Kontynuować układanie linki ograniczającej (1) wokół powierzchni koszenia.

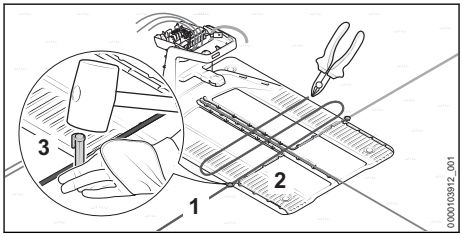
Układanie linki ograniczającej w stacjach dokujących (Team 3) i (Team 2)

Zależnie od podłoża linkę ograniczającą można prowadzić przez płyty dolne stacji dokujących lub pod nimi.

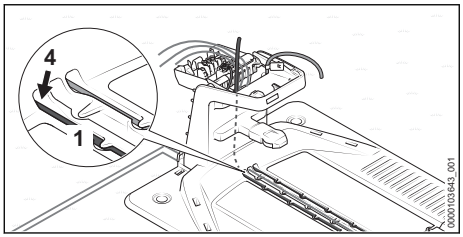


- Jeśli linka ograniczająca (1) jest prowadzona przez stację dokującą:
  - Włożyć linkę ograniczającą (1) do bocznego przepustu (2) płyty dolnej stacji dokującej i pociągnąć dalej.
  - Poprowadzić linkę ograniczającą (1) pod linką prowadzącą (3).
  - Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami.
  - Powtórzyć proces dla głównej stacji dokującej (Team 1).

Układanie linki ograniczającej w głównej stacji dokującej (Team 1)

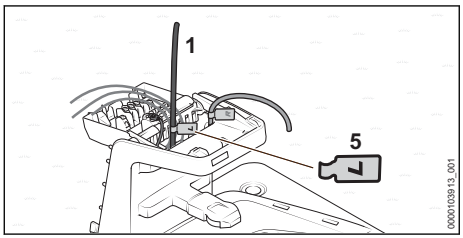


- Linkę ograniczającą (1) przymocować do głównej stacji dokującej (Team 1) tuż przy płycie dolnej (2) za pomocą szpilki mocującej (3).
- Odmierzyć linką ograniczającą (1) dwie szerokości płyty dolnej, a następnie skrócić linkę ograniczającą (1) szczypcami bocznymi.



- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami.
- Włożyć linkę ograniczającą (1) do przepustu po lewej stronie (4) i pociągnąć linkę dalej.

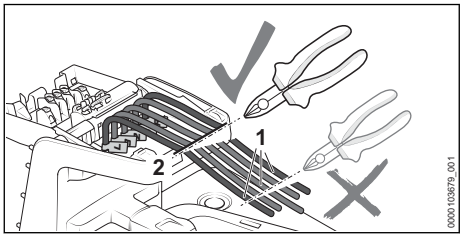
Końcówkę linki (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



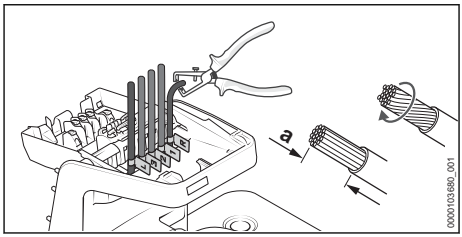
- Koniec linki (1) oznaczyć znacznikiem kablowym (5), umieszczając go jak najbliżej obudowy.

5.6 Podłączanie stacji dokującej do prądu

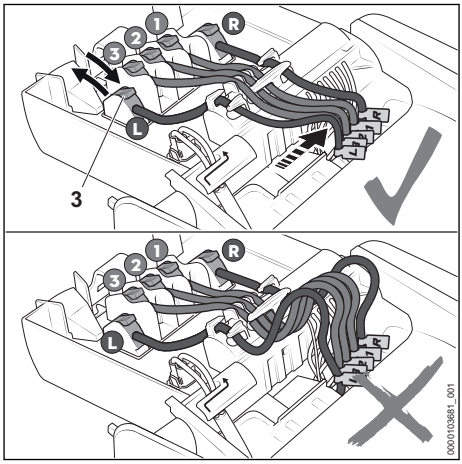
5.6.1 Podłączanie linki ograniczającej i linki prowadzącej



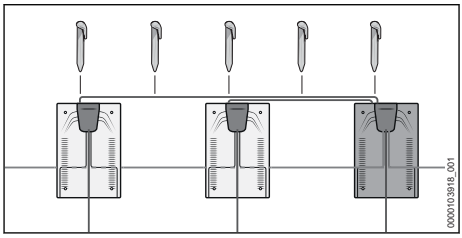
- Końce linek (1) lekko naprężyć i skrócić szczypcami bocznymi równo z krawędzią (2).



- Z końcówek linek usunąć izolację na odcinku a = 10 mm.
- Druty splotki skręcić ze sobą, tak aby nie odstawały od linki.



- Przyporządkować opisane końcówki linek do odpowiednich zacisków.
- Odchylić dźwignię (3) danego zacisku do tyłu.
- Wprowadzić pozbawiony izolacji koniec linki do właściwego zacisku, a następnie ponownie złożyć dźwignię (3) do przodu w celu zamknięcia.
- Linki ograniczającą i prowadzące zamocować w uchwytach kablowych tak, aby nie powstawały pętle.

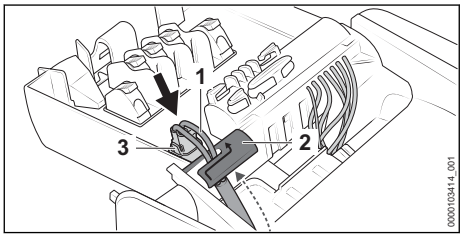


- Zamocować linki prowadzące za stacjami dokującymi za pomocą szpilek mocujących.

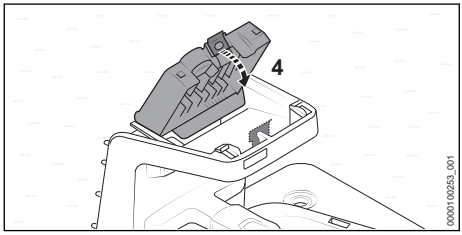
5.6.2 Podłączanie kabla ładowania

WSKAZÓWKA

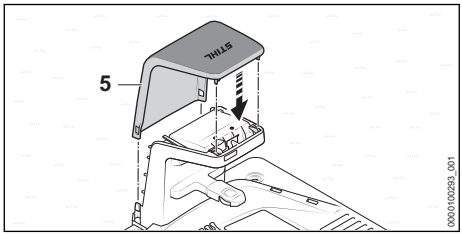
- Złącza wtykowe kabla ładowania po zamontowaniu są chronione przed przedostawaniem się do ich wnętrza zanieczyszczeń, takich jak pył i brud. Jeśli złącza wtykowe są zabrudzone, może dojść do zakłóceń działania stacji dokującej.
  - ► Niepołączone złącza wtykowe należy chronić przed zabrudzeniem.
  - ► Zabrudzone złącza wtykowe czyścić w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.



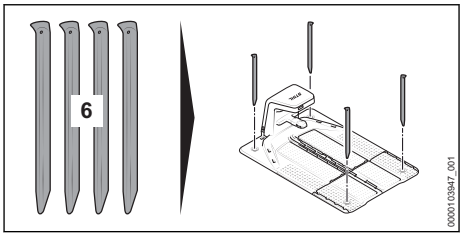
- ► Umieścić kabel ładowania (1) w uchwycie (2).
- ► Podłączyć wtyk (3).
  Wtyk (3) słyszalnie i wyczuwalnie zablokuje się po obu stronach.



- ► Zamknąć klapkę (4).
  Klapka (4) zablokuje się słyszalnie i wyczuwalnie.



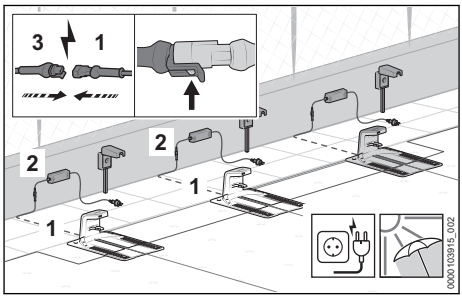
- ► Nałożyć pokrywę (5).
  Pokrywa (5) zablokuje się ze słyszalnym kliknięciem.



- ► Za pomocą czterech kotew (6) zakotwić każdą stację dokującą w podłożu.

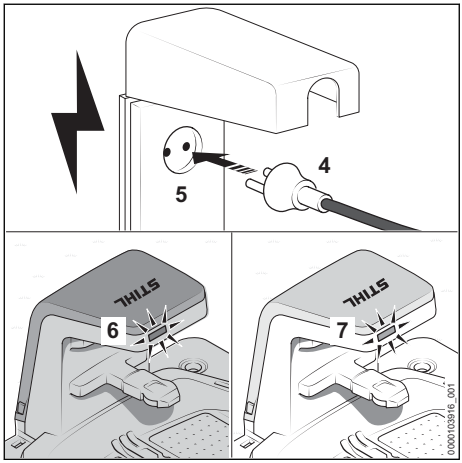
Podłączyć kable ładowania dla wszystkich dalszych stacji dokujących zgodnie z opisem w tym rozdziale.

5.6.3 Układanie kabla ładowania i podłączanie zasilacza



- ► Poprowadzić kabel ładowania (1) do miejsca, w którym znajduje się zasilacz (2).
- ► Lokalizację zasilacza (2) wybrać tak, aby były spełnione następujące warunki:
  - – Zasilacz (2) i kabel zasilający znajdują się poza koszoną powierzchnią.
  - – W zasięgu zasilacza (2) znajduje się odpowiednie gniazdko.
  - – Zasilacz (2) leży na równym podłożu, które nie jest na stale mokre.
  - – Zasilacz (2) jest zamocowany nad podłożem, jeśli jest narażony na długotrwałą wilgoć.
  - – O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia powinno być zabezpieczone przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.

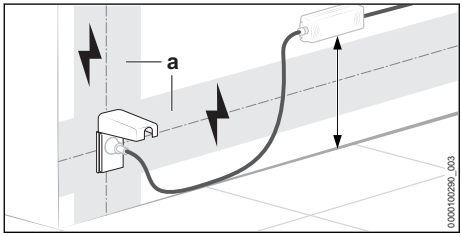
- ► Ułożyć kabel ładowania w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
  - – Kabel ładowania (1) znajduje się poza koszoną powierzchnią.
  - – Kabel ładowania (1) nie stwarza ryzyka potknięcia.
  - – Kabel ładowania (1) nie jest naprężony ani zaplątany.
  - – Kabel ładowania (1) jest całkowicie rozwinięty i nie leży pod stacją dokującą.
  - – Kabel ładowania (1) nie leży na stale mokrym podłożu.
- ► Połączyć kabel ładowania (1) z wtykiem (3) zasilacza (2) tak, aby połączenie całkowicie się zablokowało.



- ► Podłączyć zasilacz (4) do prawidłowo zainstalowanego gniazdka elektrycznego (5). Dioda (6) głównej stacji dokującej (Team 1) świeci na zielono. Diody (7) na pozostałych stacjach dokujących migają na czerwono.

5.6.4 Montaż zasilacza na ścianie

Zasilacz można zamontować na ścianie.



- ► Zamontować zasilacz w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
  - – Zostały użyte odpowiednie materiały mocujące.
  - – Zasilacz jest wypoziomowany. Zachowane są następujące odległości:
    - – Zasilacz znajduje się poza strefą (a) ewentualnie przebiegającej w jego pobliżu instalacji elektrycznej.
    - – W zasięgu zasilacza znajduje się odpowiednie gniazdko.
  - – O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia powinno być zabezpieczone przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.

5.7 Konfiguracja teamu

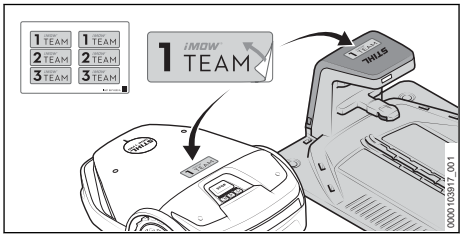
5.7.1 Przygotowanie teamu

Resetowanie robota koszącego

Jeśli robot koszący był wcześniej używany pojedynczo lub w innym teamie, należy zresetować ustawienia do standardowych w aplikacji „MY iMOW®”, 🕮 9.2.

Ustawień robotów koszących dokonuje się dopiero po zakończeniu ich konfiguracji jako teamu, w aplikacji „MY iMOW®” lub na portalu STIHL connected.

Oznaczanie robotów koszących i stacji dokujących jako teamu

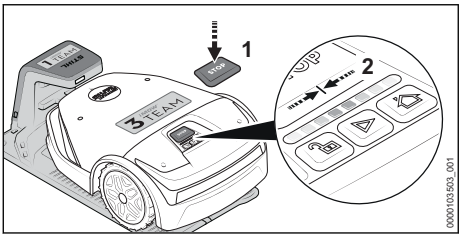


- ► Oznaczyć roboty koszące i przynależne stacje dokujące dołączonymi naklejkami.

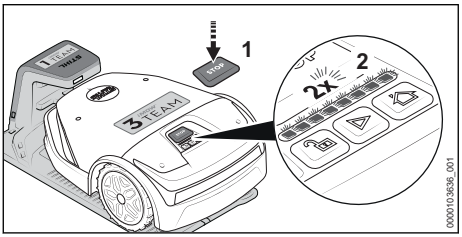
Kolejność od prawej do lewej:
- – Główna stacja dokująca (Team 1)
- – Stacja dokująca (Team 2)
- – Stacja dokująca (Team 3)

Aktywacja blokady urządzenia

Aby można było skonfigurować funkcję teamu, musi być aktywna blokada robota koszącego.



- Nacisnąć „STOP” (1).
  Robot koszący zostanie zatrzymany i zablokowany.
- Wcisnąć przycisk „STOP” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na czerwono.



- Nacisnąć „STOP” (1).
  Pasek LED (2) mignie dwa razy. Blokada robota koszącego jest aktywowana.

Wyłączanie ochrony kodem PIN

Aby można było skonfigurować funkcję teamu, zabezpieczenie robota koszącego kodem PIN musi być dezaktywowane.

- Jeśli zabezpieczenie kodem PIN jest aktywne, dezaktywować je w aplikacji „MY iMOW®”.

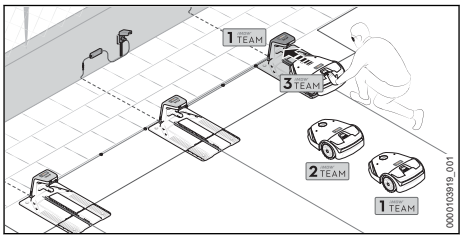
5.7.2 Konfiguracja teamu

Konfiguracja funkcji teamu musi zostać przeprowadzona dla każdego robota koszącego i przynależnej stacji dokującej pojedynczo, w kolejności malejącej:

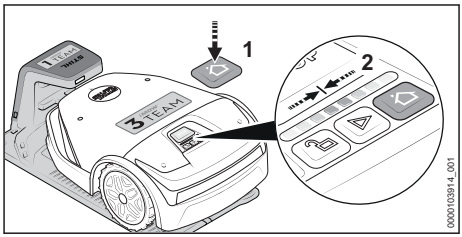
– Team 3
– Team 2
– Team 1

Aby można było skonfigurować funkcję teamu, należy najpierw umieścić dane robota koszącego w głównej stacji dokującej (Team 1).

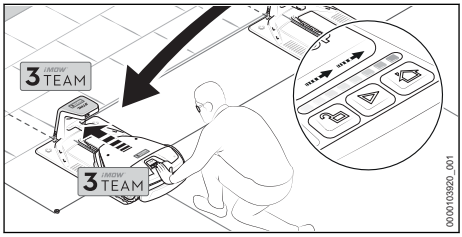
Konfiguracja teamu 3



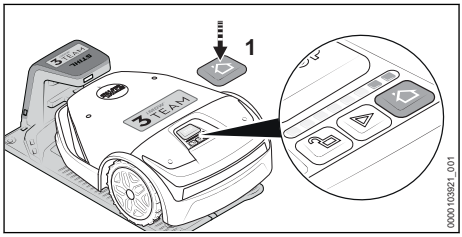
- Maksymalnie wsunąć robot koszący (Team 3) do głównej stacji dokującej (Team 1).



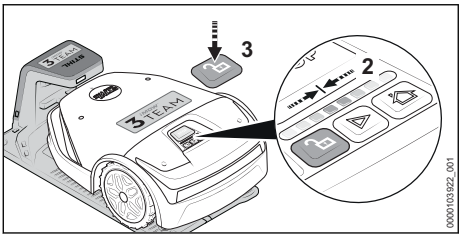
- Wcisnąć przycisk „DOM” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na żółto.
  Konfiguracja teamu jest aktywna, a paski LED (2) świecą na żółto od lewej do prawej.



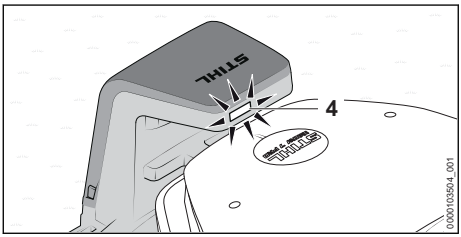
- Wyciągnąć robot koszący (Team 3) z głównej stacji dokującej i maksymalnie wsunąć do stacji docelowej (Team 3).



- Nacisnąć przycisk „DOM” (1).
  Stacja docelowa zostaje potwierdzona.



- Nacisnąć przycisk „BLOKADA” (3) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na biało.
  Blokada robota koszącego jest dezaktywowana.



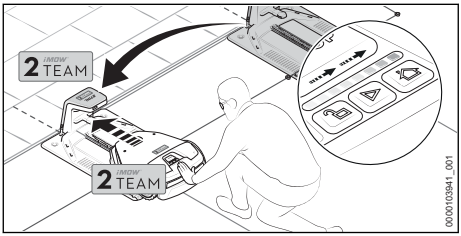
- Nacisnąć wyświetloną kombinację przycisków.
  Dioda (4) stacji dokującej (Team 3) miga na biało.

Team 3 jest skonfigurowany. Robot koszący jest gotowy do koszenia.

Konfiguracja teamu 2

Funkcję teamu dla Teamu 2 skonfigurować w taki sam sposób, jak to opisano dla Teamu 3.

- Maksymalnie wsunąć robot koszący (Team 2) do głównej stacji dokującej (Team 1).
- Wcisnąć przycisk „DOM” i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED zaświeci się na żółto.
  Konfiguracja teamu jest aktywna, a paski LED świecą na żółto od lewej do prawej.

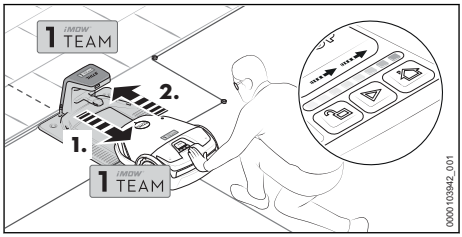


- Wyciągnąć robot koszący (Team 2) z głównej stacji dokującej i maksymalnie wsunąć do stacji docelowej (Team 2).
- Nacisnąć przycisk „DOM”.
  Stacja docelowa zostaje potwierdzona.
- Nacisnąć przycisk „BLOKADA” i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED zaświeci się na biało
  Blokada robota koszącego jest dezaktywowana.
- Nacisnąć wyświetloną kombinację przycisków.
  Dioda stacji dokującej (Team 2) miga na biało.

Konfiguracja teamu 1

Funkcję teamu dla Teamu 1 skonfigurować w taki sam sposób, jak to opisano dla Teamu 3 i Teamu 2.

- Maksymalnie wsunąć robot koszący (Team 1) do głównej stacji dokującej (Team 1).
- Wcisnąć przycisk „DOM” i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED zaświeci się na żółto.
  Konfiguracja teamu jest aktywna, a paski LED świecą na żółto od lewej do prawej.



- Wyciągnąć robot koszący (Team 1) z głównej stacji dokującej (Team 1) i ponownie maksymalnie wsunąć do głównej stacji dokującej.
- Nacisnąć przycisk „DOM”.
  Stacja docelowa zostaje potwierdzona.
- Nacisnąć przycisk „BLOKADA” i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED zaświeci się na biało
  Blokada robota koszącego jest dezaktywowana.
- Nacisnąć wyświetloną kombinację przycisków.
  Dioda stacji dokującej (Team 1) miga na biało.

Kończenie konfiguracji teamu

Ustawień robotów koszących dokonuje się dopiero po zakończeniu ich konfiguracji jako teamu, w aplikacji „MY iMOW®” lub na portalu STIHL connected.

Ważnymi ustawieniami dla funkcji teamu są:

– ustawianie jednakowej wysokości koszenia dla wszystkich robotów koszących
– tworzenie planu koszenia i ustalanie strefy czasowej
– ustawianie czujnika deszczu
– definiowanie odległości startowej

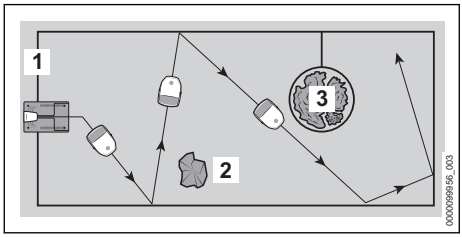
Aby można było zdefiniować odległość startową, zabezpieczenie robota koszącego kodem PIN musi być dezaktywowane.

- ► Jeśli zabezpieczenie kodem PIN jest aktywne: Dezaktywować zabezpieczenie kodem PIN w aplikacji „MY iMOW®".

6 Używanie robota jako pojedynczego urządzenia

6.1 Opis zasad działania

6.1.1 Opis funkcji urządzenia



Robot koszący przycina trawę, poruszając się po koszonej powierzchni w sposób nieregularny. Aby robot koszący rozpoznawał granicę koszonej powierzchni, należy otoczyć ją linką ograniczającą (1).

Linka ograniczająca (1) przesyła sygnał do robota koszącego. Sygnał jest emitowany przez stację dokującą.

Przeszkody stałe (2) znajdujące się na koszonej powierzchni są rozpoznawane przez robot za pomocą czujników ultradźwiękowych oraz czujnika wstrząsów.

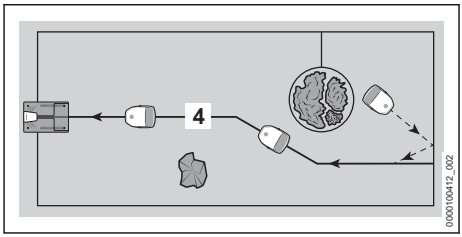
Gdy robot koszący wykryje przeszkodę stałą (2), spowalnia jazdę, styka się z przeszkodą, a następnie kontynuuje jazdę w innym kierunku.

Strefy (3), do których robot koszący nie powinien wjeżdżać, oraz przeszkody, których nie powinien dotykać, muszą zostać oddzielone od koszonej powierzchni linką ograniczającą (1).

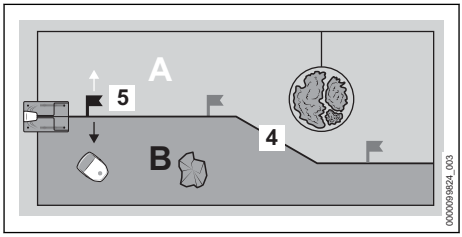
Gdy robot koszący wykryje wydzieloną strefę (3), spowalnia, a następnie zmienia kierunek jazdy.

Gdy tryb koszenia jest aktywny, robot koszący sam opuszcza stację dokowania i kosi trawę.

Robot koszący jest obsługiwany za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®" oraz przyciskami znajdującymi się na jego panelu obsługi. Umieszczone na robocie paski LED oraz komunikaty akustyczne informują o jego aktualnym stanie.

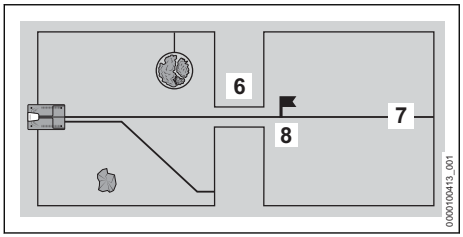


Gdy poziom naładowania akumulatora jest niski, robot koszący pracujący w trybie koszenia szuka najbliższej linki prowadzącej (4). Po wykryciu linki prowadzącej (4) robot koszący samoczynnie powraca wzdłuż niej do stacji dokującej. Stacja dokująca ponownie ładuje akumulator. Na koszonej powierzchni musi znajdować się przynajmniej jedna linka prowadząca (4). Maksymalnie można korzystać z trzech linek prowadzących. Jeśli użytkownik chce przerwać tryb koszenia lub naładować akumulator, może również sam skierować robota do stacji dokującej – za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®" lub przycisku „Dom".



Na lince prowadzącej (4) można wyznaczyć do trzech punktów początkowych (5). Robot koszący może dojechać do wyznaczonego punktu początkowego i rozpocząć koszenie od tego miejsca.

Za pomocą linki prowadzącej (4) można podzielić koszoną powierzchnię na kilka stref (na prezentowanym przykładzie: A i B). Strefy są definiowane przez punkt początkowy (5). Robot koszący można skierować w lewo lub w prawo od danego punktu początkowego, tak aby skosił wybraną strefę. W ten sposób można decydować, która strefa ma być aktualnie koszona. Punktami początkowymi i strefami można zarządzać w aplikacji „MY iMOW®" oraz uwzględniać je w planie koszenia.



Jeśli w obrębie koszonej powierzchni znajduje się zwężenie (6), robot koszący wjeżdża do tej części, dopóki pomiędzy linkami ograniczającymi zachowana jest odpowiednia odległość minimalna. Jeśli odległość minimalna nie jest zachowana, wzdłuż zwężenia (6) należy ułożyć linkę prowadzącą (7). Wówczas linka prowadząca (7) pokieruje robot koszący przez zwężenie (6), aż do punktu startowego (8). Począwszy od punktu startowego (8), robot koszący może następnie skosić powierzchnię znajdującą się za zwężeniem (6). To, jak często robot koszący ma być kierowany do punktu startowego (8), można ustawić w aplikacji „MY iMOW®". Dane te mogą także zostać uwzględnione w planie koszenia.

6.2 Przygotowanie koszonej powierzchni i robota koszącego do pracy

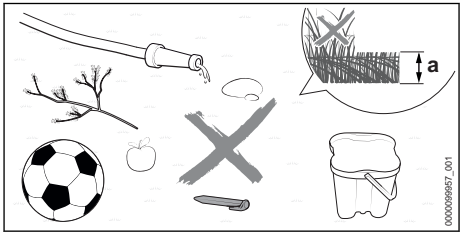
6.2.1 Planowanie i przygotowanie koszonej powierzchni

Przed rozpoczęciem eksploatacji robota koszącego należy rozplanować i przygotować koszoną powierzchnię. Pozwoli to na solidną instalację oraz dyskretną pracę oraz usunięcie potencjalnych źródeł zakłóceń.

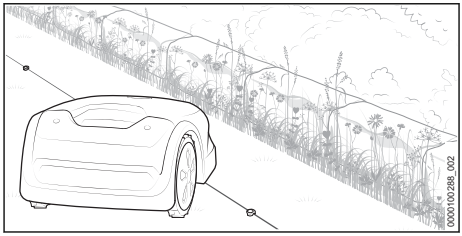
Plan koszonej powierzchni

- ► Zapoznać się z opisami stacji dokującej i procesu układania linek, zamieszczonymi w kolejnych rozdziałach.
- ► Odnieść te informacje do swojego ogrodu:
  - – obrys koszonej powierzchni
  - – Położenie stacji dokującej
  - – Przebieg linki ograniczającej (zwrócić uwagę na podane odległości od krawędzi i warianty ułożenia linki)
  - – Przebieg linki prowadzącej/linek prowadzących (min. jedna sztuka, maks. trzy sztuki)

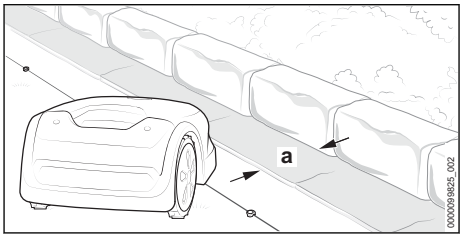
Przygotowanie koszonej powierzchni



- ► Usunąć z koszonej powierzchni wszelkie rozrzucone na niej przedmioty.
- ► Usunąć elementy z metalu, elementy magnetyczne oraz materiały przewodzące prąd i stare linki ograniczające.
- ► Skosić trawnik kosiarką na wysokość, jaka później zostanie ustawiona dla trybu koszenia robota koszącego. Ustawienie standardowe wysokości cięcia wynosi a = 4 cm.
- ► Zasypać dziury oraz większe nierówności terenu.
- ► Jeśli grunt jest twardy i wysuszony, lekko zmoczyć koszoną powierzchnię wodą, aby ułatwić wbijanie szpilek mocujących.



- ► Ze względu na swoją budowę robot koszący pozostawia wzdłuż powierzchni niepozwalających na jego wjazd pasek nieskoszonej trawy. W tym miejscu można np. wysiać nasiona kwiatów, tworząc w ten sposób przestrzeń przyjazną dla owadów.



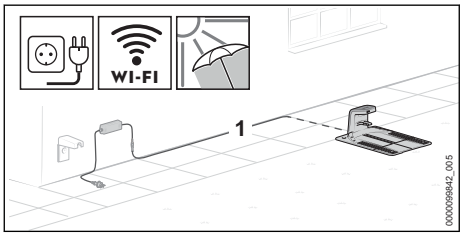
- ► Aby uniknąć pasków nieskoszonej trawy wzdłuż powierzchni niepozwalających na wjazd robota: ułożyć w tym obszarze kamienne obrzeża trawnikowe lub płyty o szerokości co najmniej a = 24 cm.

6.2.2 Przygotowanie robota koszącego do pracy

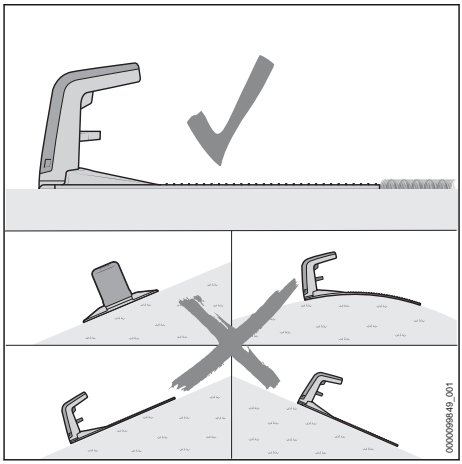
- Zdjąć elementy opakowania i zabezpieczenia transportowe.
- Sprawdzić bezpieczny stan następujących elementów:
  - robot koszący, 📖 4.6.1
  - zespół koszący, 📖 4.6.2
  - akumulator, 📖 4.6.3
  - stacja dokująca i zasilacz, 📖 4.6.4
- Ustawić stację dokującą, 📖 6.3
- Ułożyć linkę ograniczającą, 📖 6.4
- Odpowiednio zakończyć układanie linki ograniczającej, 📖 6.5.1
- Ułożyć linkę prowadzącą, 📖 6.6.1
- Podłączyć stację dokującą do prądu, 📖 6.7.1
- Naładować robot koszący, 📖 6.8.1
- Nawiązać połączenie Bluetooth®, 📖 7.1
- W przypadku braku możliwości przeprowadzenia powyższych czynności: nie używać robota koszącego i skontaktować się z dealerem STIHL.

6.3 Ustawianie stacji dokującej

6.3.1 Zalecenia ogólne



- Miejsce ustawienia stacji dokującej dobrać tak, aby były spełnione następujące warunki:
  - Kabel ładowania (1) może zostać poprowadzony poza koszoną powierzchnią do odpowiedniego gniazdka.
  - Stacja dokująca i zasilacz są ustawione w dobrze widocznym miejscu.
  - Stacja ładowania jest ustawiona na największej z koszonych powierzchni lub na powierzchni, która koszona jest najczęściej.
  - O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia powinno być zabezpieczone przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
  - Stacja dokująca w miarę możliwości powinna stać w zasięgu sieci bezprzewodowej (WLAN).
  - Jeśli koszona powierzchnia jest pochyła, najlepiej aby stacja dokująca stała w dolnej części pochyłości.



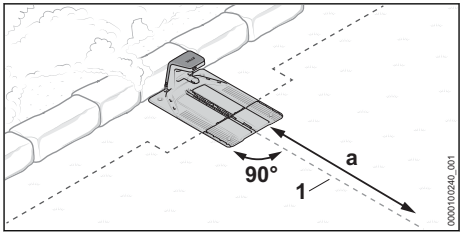
- Stację dokującą ustawić w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
  - Stacja dokująca stoi na równej powierzchni.
  - Stacja dokująca jest skierowana otworem w stronę koszonej powierzchni.
  - Stacja dokująca jest wypoziomowana i nie przechyla się na boki ani do przodu/do tyłu.
  - Płyta dolna nie jest wygięta i spoczywa płasko na podłożu.

6.3.2 Ustawianie stacji dokującej we właściwej pozycji

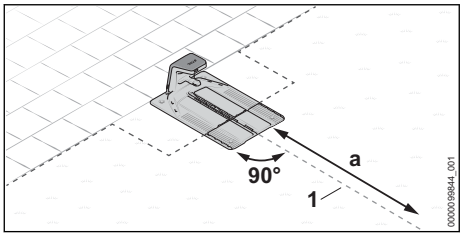
Właściwa pozycja stacji dokującej zależy od planowanej lokalizacji i jej otoczenia.

- Wybrać lokalizację i ustawić stację dokującą w opisany sposób.

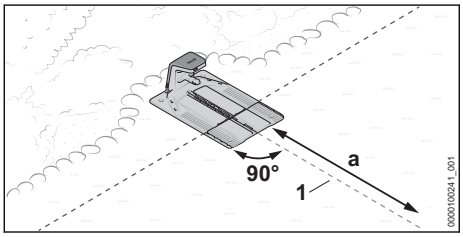
Ustawianie stacji dokującej na koszonej powierzchni



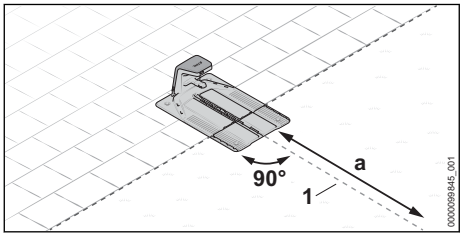
Stacja dokująca stoi na brzegu koszonej powierzchni, przy ścianie, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku a = 2 m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.



Stacja dokująca stoi na brzegu koszonej powierzchni. Sąsiadująca powierzchnia nadaje się do jazdy, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku a = 2 m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.



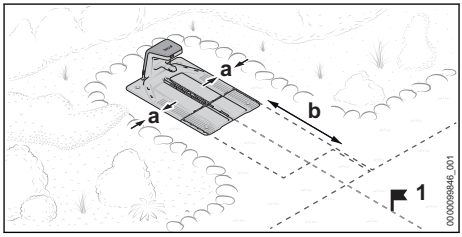
Stacja dokująca stoi częściowo na grządce, a częściowo na koszonej powierzchni, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku a = 2 m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.



Stacja dokująca stoi częściowo na powierzchni nadającej się do jazdy, a częściowo na koszonej powierzchni, a linkę prowadzącą (1) można na odcinku a = 2 m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.

- Przygotować stację dokującą, 🕮 6.3.3.
- Postawić stację dokującą na koszonej powierzchni, 🕮 6.3.4.

Ustawianie stacji dokującej poza koszoną powierzchnią



Stacja dokująca stoi poza koszoną powierzchnią.

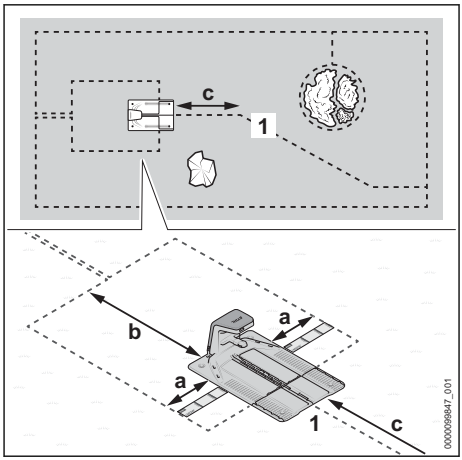
Boczny odstęp od sąsiadujących powierzchni musi wynosić co najmniej a = 15 cm.

Odstęp pomiędzy przednią krawędzią stacji dokującej a koszoną powierzchnią musi wynosić co najmniej b = 2 m.

W przypadku tego wariantu przed rozpoczęciem eksploatacji konieczne jest wytyczenie punktu początkowego (1) na koszonej powierzchni. Dzięki temu robot koszący rozpocznie koszenie w tym punkcie, a nie bezpośrednio przy stacji dokującej. Punkty początkowe ustawia się w aplikacji „MY iMOW®“. Częstotliwość dojeżdżania do punktu początkowego (1) należy ustawić w aplikacji na 100%.

- Przygotować stację dokującą, 🕮 6.3.3.
- Ustawić stację dokującą poza koszoną powierzchnią, 🕮 6.3.5.

Ustawianie stacji dokującej na środku koszonej powierzchni



Stacja dokująca jest umieszczana na środku koszonej powierzchni jako „wyspa”.

W tym wariancie linka ograniczająca jest układana wokół stacji dokującej, a następnie prowadzona do tyłu, w kierunku brzegu koszonej powierzchni. Linka prowadząca jest prowadzona z przodu, w kierunku brzegu koszonej powierzchni.

Boczny odstęp od sąsiadujących powierzchni musi wynosić co najmniej a = 37 cm (1x długość linijki iMOW®).

Odstęp pomiędzy tylną krawędzią stacji dokującej a brzegiem koszonej powierzchni musi wynosić co najmniej b = 2 m.

Linkę prowadzącą (1) musi dać się na odcinku c = 2 m poprowadzić prosto ze stacji dokującej w kierunku koszonej powierzchni.

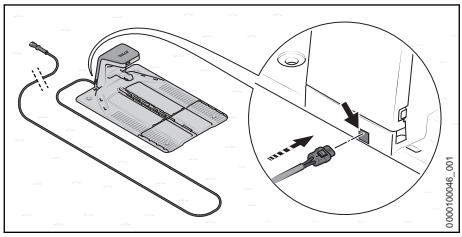
- ► Przygotować stację dokującą, 🕮 6.3.3.
- ► Ustawić stację dokującą na środku koszonej powierzchni, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Przygotowanie stacji dokującej

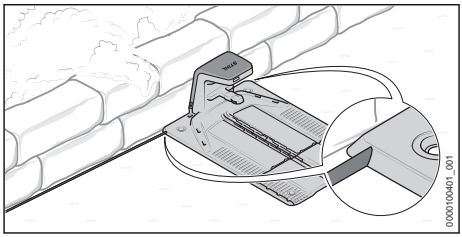
Podłączanie kabla ładowania

WSKAZÓWKA

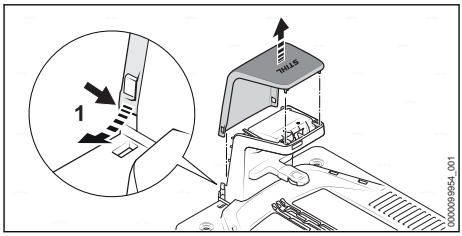
- ■ Złącza wtykowe kabla ładowania po zamontowaniu są chronione przed przedostawaniem się do ich wnętrza zanieczyszczeń, takich jak pył i brud. Jeśli złącza wtykowe są zabrudzone, może dojść do zakłóceń działania stacji dokującej.
  - ► Niepołączone złącza wtykowe należy chronić przed zabrudzeniem.
  - ► Zabrudzone złącza wtykowe czyścić w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi.



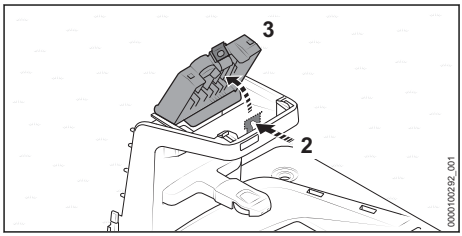
Kabel ładowania standardowo podłącza się z tyłu.



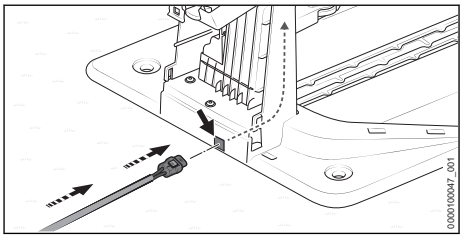
Jeśli stacja dokująca jest ustawiona przy ścianie, kabel ładowania można poprowadzić także pod płytą dolną. Kabel ładowania można wyprowadzić z płyty dolnej po prawej lub lewej stronie.



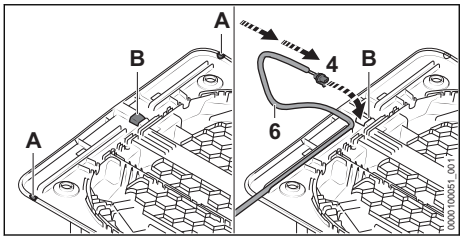
- ► Lekko odgiąć pokrywę (1) z obu stron na zewnątrz i zdjąć, pociągając ją do góry.



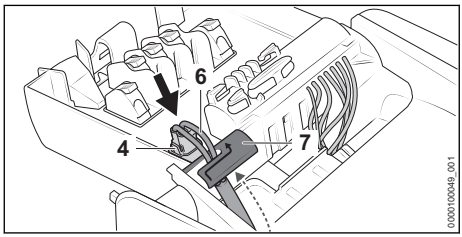
- ► Nacisnąć dźwignię blokady (2) i otworzyć klapkę (3).



- ► Jeśli stacja dokująca ma zostać podłączona z tyłu:
  - ► Włożyć wtyk (4) do przepustu (5) i doprowadzić kabel ładowania (6).
    Kabel ładowania (6) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.

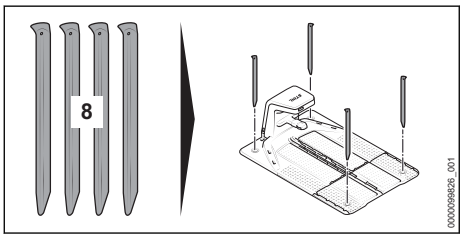


- Jeśli stacja dokująca jest ustawiona przy ścianie lub kabel ładowania ma zostać poprowadzony pod płytą dolną i wyprowadzony z boku:
  - Po wybranej stronie płyty dolnej wykonać otwór we wskazanym punkcie (A) i wygładzić jego brzegi.
  - Wyciąć otwór (B) na środku płyty dolnej i wygładzić jego brzegi.
  - Umieścić wtyk (4) w otworze (B) i doprowadzić kabel ładowania (6).
    Kabel ładowania (6) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



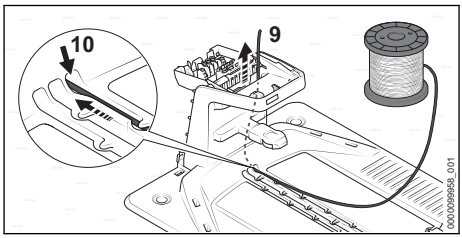
- Umieścić kabel ładowania (6) w uchwycie (7).
- Podłączyć wtyk (4).
  Wtyk (4) słyszalnie i wyczuwalnie zablokuje się po obu stronach.

Kotwienie stacji dokującej

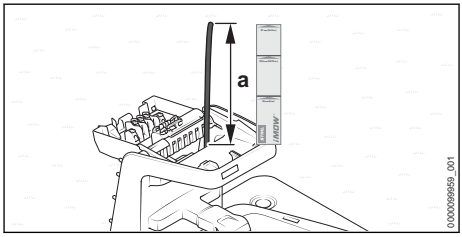


- Za pomocą czterech śledzi mocujących (8) zakotwić stację dokującą w podłożu.

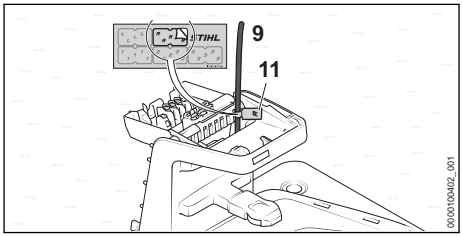
Doprowadzanie linki ograniczającej



- Włożyć początek linki (9) do przepustu po prawej stronie (10) i pociągnąć linkę dalej.
  Linkę ograniczającą (9) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.

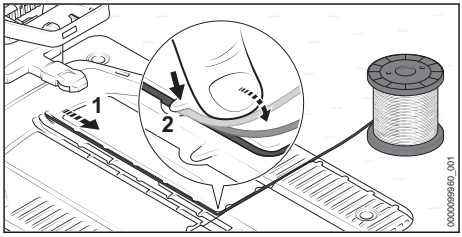


- Wystający na górze stacji odcinek linki ograniczającej (a) powinien wynosić 37 cm (1x długość linijki iMOW®).

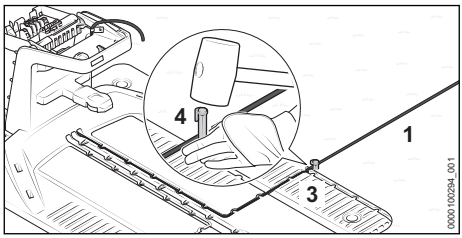


- Początek linki (9) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (11), umieszczając go jak najbliżej obudowy.
  Takie oznaczenie ułatwi późniejsze podłączenie do właściwego zacisku.

6.3.4 Ustawianie stacji dokującej na koszonej powierzchni

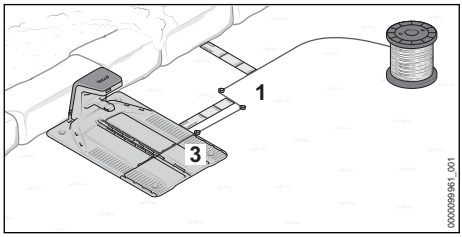


- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (2).



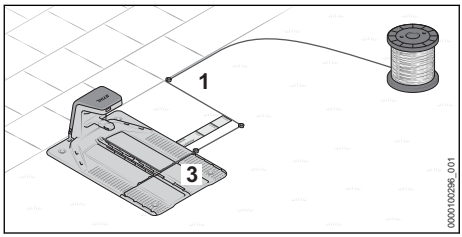
- Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).

Jeśli stacja dokująca jest ustawiona przy ścianie:



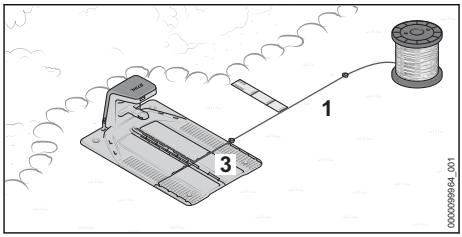
- Z boku płyty dolnej (3) wyprowadzić odcinek linki ograniczającej (1) o długości 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić równolegle do płyty dolnej (3) w kierunku brzegu koszonej powierzchni, zachowując 37 cm odstępu od ściany (1x długość linijki iMOW®).
- Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, 🕮 6.4.

Jeśli stacja dokująca jest ustawiona na sąsiadującej powierzchni, która nie nadaje się do jazdy:



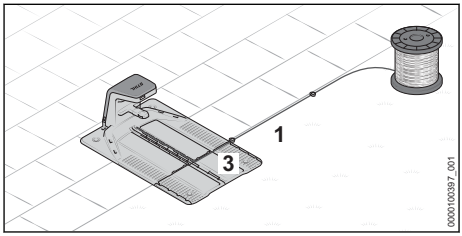
- Z boku płyty dolnej (3) wyprowadzić odcinek linki ograniczającej (1) o długości 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić równolegle do płyty dolnej (3) w kierunku brzegu koszonej powierzchni.
- Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, 🕮 6.4.

Jeśli stacja dokująca jest ustawiona częściowo na grządce, a częściowo na koszonej powierzchni:



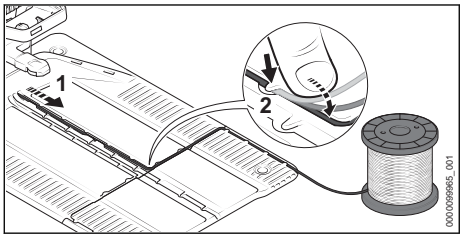
- Linkę ograniczającą (1) wyprowadzić z boku płyty dolnej (3) i poprowadzić równolegle do grządki, zachowując odstęp 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, 🕮 6.4.

Jeśli stacja dokująca jest ustawiona częściowo na powierzchni nadającej się do jazdy, a częściowo na koszonej powierzchni:

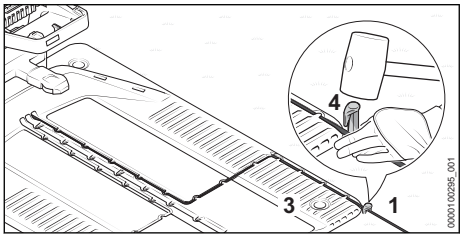


- Wyprowadzić linkę ograniczającą (1) z boku płyty dolnej (3) i ułożyć wzdłuż powierzchni nadającej się do jazdy.
- Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, 🕮 6.4.

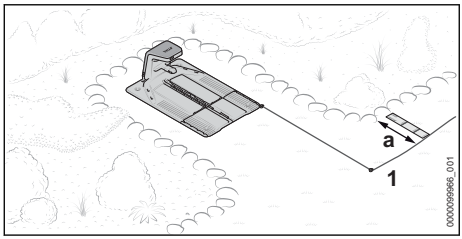
6.3.5 Ustawianie stacji dokującej poza koszoną powierzchnią



- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (2).

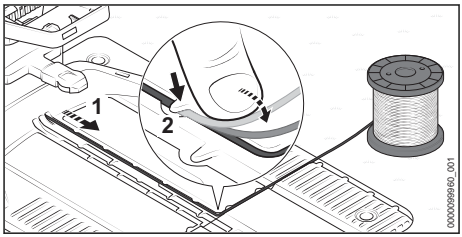


- Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).

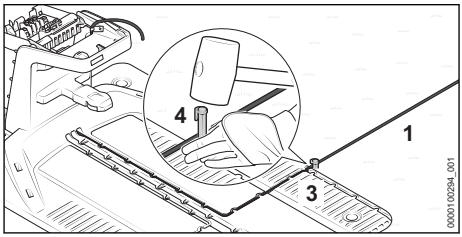


- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić z przodu w kierunku koszonej powierzchni.
  O prawidłowym odstępie od brzegu koszonej powierzchni decyduje to, czy nadaje się on do jazdy, oraz to, czy zachodzi konieczność zachowania odstępu a = 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, 🕮 6.4.

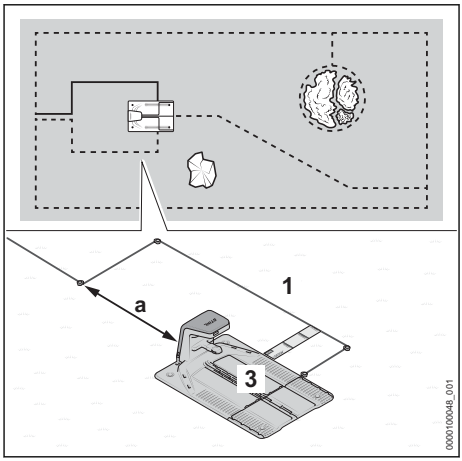
6.3.6 Ustawianie stacji dokującej na środku koszonej powierzchni



- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (2).



- Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).



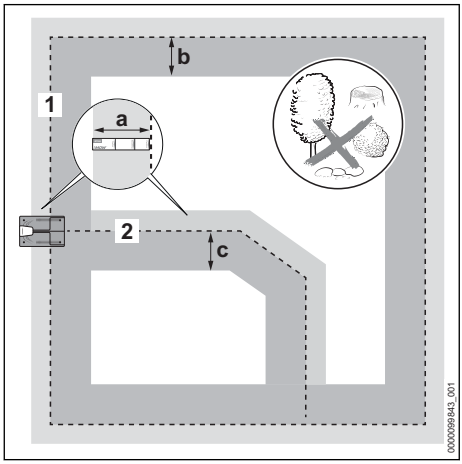
- Linkę ograniczającą (1) wyprowadzić z boku płyty dolnej (3) na odległość co najmniej 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
- Następnie poprowadzić linkę ograniczającą (1) za płytę dolną (3) na min. odległość a = 2 m.

- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić za stacją dokującą, na wysokości jej środka, w kierunku brzegu koszonej powierzchni.
  Zachować odpowiedni odstęp od brzegu koszonej powierzchni, który zależy od typu sąsiadującej z nią powierzchni.
- Linkę ograniczającą (1) ułożyć wokół koszonej powierzchni w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, 🕮 6.4.

6.4 Układanie linki ograniczającej

6.4.1 Zalecenia ogólne

Kontrola ułożenia linki ograniczającej i linki prowadzącej na koszonej powierzchni



- Sprawdzić, czy wzdłuż linki ograniczającej i prowadzącej koszona powierzchnia na podanej szerokości jest równa i w miarę możliwości wolna od przeszkód:

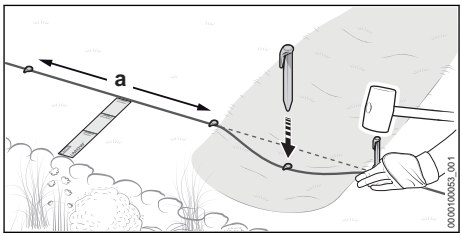
linka ograniczająca (1)
  – na zewnątrz: a = 37 cm (1x długość linijki iMOW®)
  – wewnątrz: b = 1,2 m

linka prowadząca (2)
  – po prawej, patrząc w kierunku jazdy do stacji dokującej: a = 37 cm (1x długość linijki iMOW®)
  – po lewej, patrząc w kierunku jazdy do stacji dokującej: c = 1,2 m

Układanie linki ograniczającej

- Linkę ograniczającą układać w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, rozpoczynając od stacji dokującej.
- Linki ograniczającej nie należy zaginać, rozdzielać, naprężać ani krzyżować.
- Upewnić się, że linka ograniczająca nie krzyżuje się z linką prowadzącą.
  - Wyjątek: w przypadku tworzenia łącznika linka prowadząca musi krzyżować się z linką ograniczającą.
- Zachować co najmniej 1 m odstępu pomiędzy linką ograniczającą a sąsiadującymi elementami instalacyjnymi robota koszącego.
- Upewnić się, że długość linki ograniczającej nie przekracza 850 m.
- Nie układać linki ograniczającej i prowadzącej na różnej wysokości.

Mocowanie linki ograniczającej i linki prowadzącej

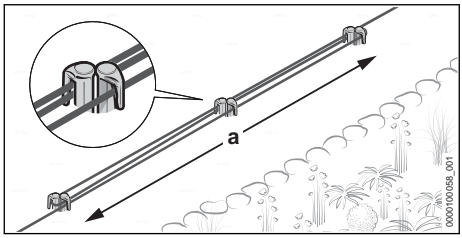


- Za pomocą szpilek mocujących przytwierdzić linkę ograniczającą i prowadzącą do podłoża, tak aby były spełnione następujące warunki:
  – Odstęp pomiędzy szpilkami mocującymi wynosi maksymalnie a = 1 m.
  – Linki ograniczająca i prowadząca w każdym punkcie spoczywają płasko na podłożu.
  – Szpilki mocujące są do końca wbite w podłoże.

Układanie zapasowego odcinka

Zapasowe odcinki linki ułatwiają korekty ułożenia linki oraz pozwalają na późniejsze zmiany.
Przykłady:
– Grządka została powiększona i musi zostać ponownie oddzielona od koszonej powierzchni.
– Rozrastające się krzewy wymuszają otoczenie ich większym łukiem linki ograniczającej.
– Linka ograniczająca została zbyt krótko przycięta przy stacji dokującej i nie można jej podłączyć.

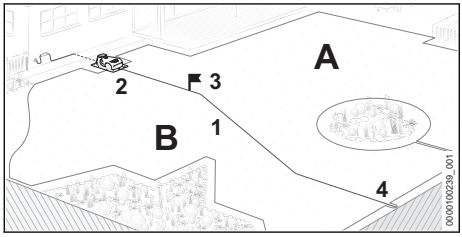
Można zaplanować i rozmieścić jeden lub kilka zapasowych odcinków linki.



- Na długości a = 1 m poprowadzić linkę równolegle, stosując 2 szpilki mocujące – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.
- Na środku rezerwowego odcinka linki wbić jeszcze dwie szpilki mocujące.

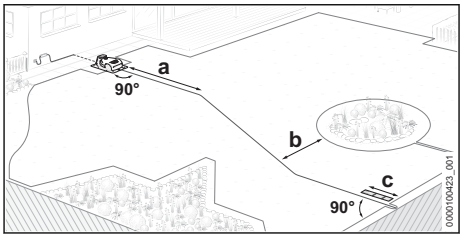
6.4.2 Planowanie rozmieszczenia linki prowadzącej i przygotowywanie punktu jej łączenia z linką ograniczającą

Rozmieszczenie linki prowadzącej/linek prowadzących należy dokładnie zaplanować przez przystąpieniem do instalacji. Już na etapie układania linki ograniczającej należy mieć na uwadze położenie wszystkich linek prowadzących. Należy ułożyć co najmniej jedną, a maksymalnie trzy linki prowadzące.



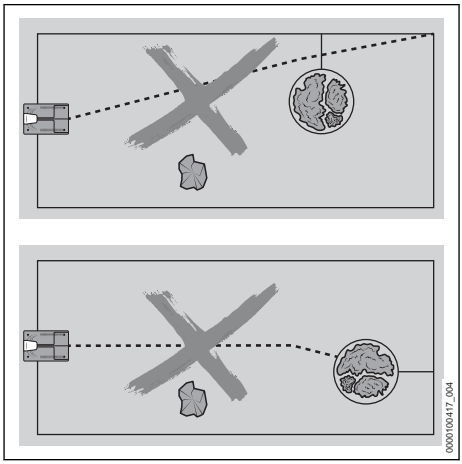
Linka prowadząca (1) spełnia następujące funkcje:
– znajdywanie drogi powrotu do stacji dokującej (2)
– nakierowywanie na punkt początkowy (3)
– podział koszonej powierzchni na strefy (A i B)

Linka prowadząca (1) jest układana na koszonej powierzchni, począwszy od stacji dokującej (2), a w możliwie najbardziej odległym punkcie podłączana do biegnącej wokół linki ograniczającej (4). 📖 6.6



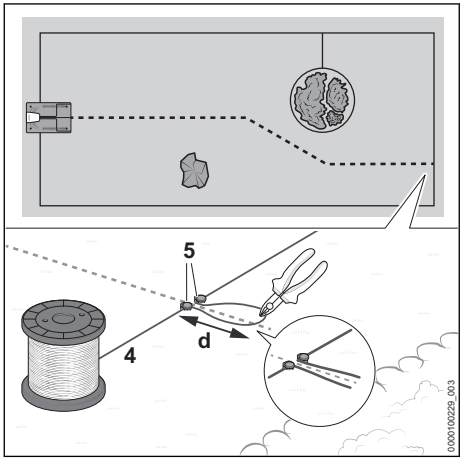
- Rozmieszczenie linki prowadzącej zaplanować tak, aby były spełnione następujące warunki:

– Linka prowadząca na odcinku a = 2 m jest prowadzona prosto ze stacji dokującej w kierunku powierzchni koszenia.
– Minimalny odstęp pomiędzy linką prowadzącą a biegnącą wokół niej linką ograniczającą wynosi b = 27,5 cm.
– Linka prowadząca na minimalnym odcinku c = 37 cm (1x długość linijki iMOW®) jest ułożona prosto i pod kątem prostym do linki ograniczającej, do której jest następnie podłączana.



– Linka prowadząca nie może krzyżować się z łączeniem powierzchni wyłączonych z ruchu.
– Linki prowadzącej nie wolno podłączać do linki ograniczającej w obrębie narożnika.
– Linki prowadzącej nie wolno podłączać do linki ograniczającej powierzchni wyłączonej z ruchu.
– Linka prowadząca nie może krzyżować się z linką ograniczającą.
Wyjątek: w przypadku tworzenia łącznika linka prowadząca musi krzyżować się z linką ograniczającą.

– Linki prowadzącej nie wolno zaginać ani naprężać, nie może też krzyżować się sama ze sobą.



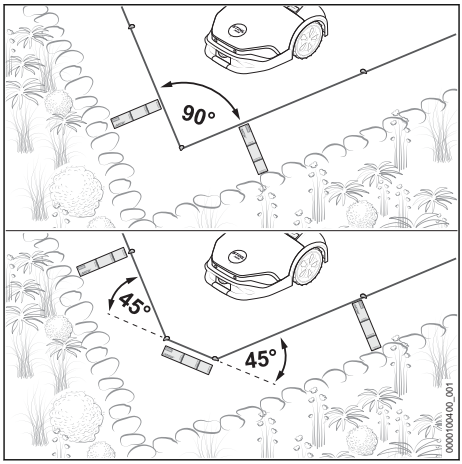
Podczas instalacji okalającej linki ograniczającej (4) należy przygotować punkt łączenia z linką prowadzącą.

- ► Linkę ograniczającą (4) przymocować w przewidzianych miejscach za pomocą szpilki mocującej (5).
- ► Na lince ograniczającej (4) wykonać pętlę o długości d = 15 cm i przymocować ją kolejną szpilką (5).
- ► Na końcu pętli rozciąć linkę ograniczającą (4), np. szczypcami bocznymi.
  Na zakończenie instalacji końcówki linki zostaną połączone z linką prowadzącą. 🕮 6.6
- ► Kontynuować układanie linki ograniczającej (4) wokół powierzchni koszenia.

6.4.3 Narożniki

Narożniki o kącie 90°

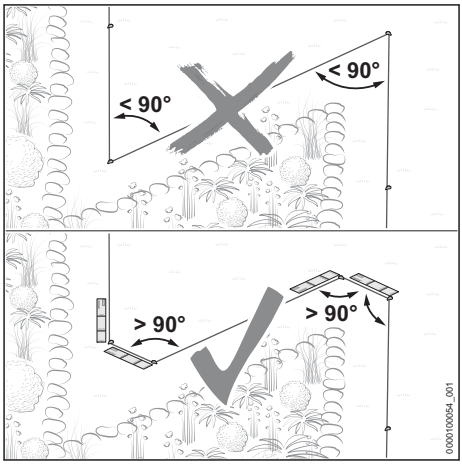
Narożniki o kącie 90° można podzielić na dwa narożniki o kącie 45°. Dzięki temu robot koszący będzie w tym obszarze bardziej płynnie zmieniał kierunek jazdy, nie wykonując dużej liczby gwałtownych, krótkich ruchów.



- ► Linkę ograniczającą ułożyć w poprzek narożnika na odcinku co najmniej 37 cm (1x długość linijki iMOW®).

Szpiczaste narożniki o kącie < 90°

Szpiczaste narożniki o kącie < 90° można podzielić na dwa narożniki. Dzięki temu robot koszący będzie w tym obszarze bardziej płynnie zmieniał kierunek jazdy, nie wykonując dużej liczby gwałtownych, krótkich ruchów.



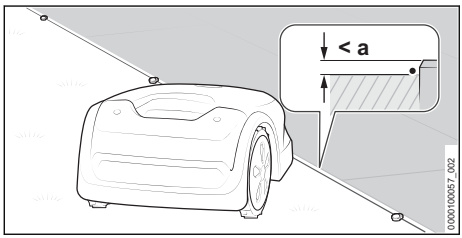
- ► Upewnić się, że w ostro zakończonych narożnikach kąt nie będzie mniejszy niż 90°.

- ► Jeśli kąt będzie mniejszy niż 90°: podzielić kąt.
  - ► Ułożyć narożnik pod kątem większym niż 90°. Następnie ułożyć linkę ograniczającą na wprost na odcinku co najmniej 37 cm (1x długość linijki iMOW®).
  - ► W kolejnym kroku ułożyć narożnik pod kątem większym niż 90°. Następnie ułożyć linkę ograniczającą prosto na odcinku co najmniej 37 cm (1x długość linijki iMOW®).

6.4.4 Powierzchnia nadająca się do jazdy

Robot może wjeżdżać na powierzchnie bezpośrednio graniczące z koszoną powierzchnią, jeśli różnica wysokości pomiędzy nimi nie przekracza 1,5 cm. Takie podłoże musi być utwardzone i wolne od przeszkód.
Przykłady:
– taras
– wybrukowana ścieżka
– obrzeża trawnikowe z kostki lub płyty

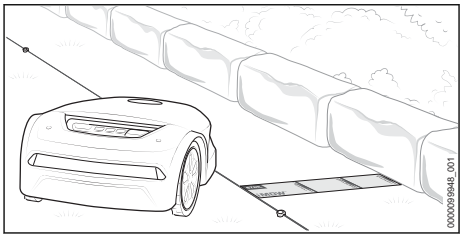
Ułożenie linki ograniczającej w niewielkiej odległości od powierzchni nadającej się do jazdy pozwala uniknąć pozostawiania nieskoszonych brzegów.



- ► Ułożyć linkę ograniczającą równolegle do powierzchni nadającej się do jazdy, nie pozostawiając odstępu.
  Maksymalna różnica wysokości pomiędzy powierzchnią nadającą się do jazdy a koszoną powierzchnią wynosi a = 1,5 cm

6.4.5 Powierzchnia nienadająca się do jazdy

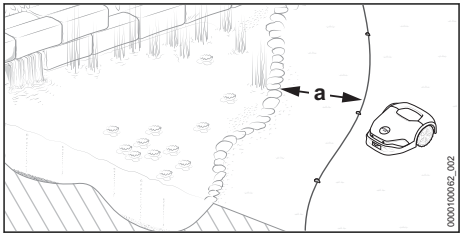
Powierzchnia nie nadaje się do jazdy, jeśli znajdujące się blisko ziemi przeszkody wchodzą w głąb koszonej powierzchni, podłoże jest niestabilne lub bardzo nierówne, lub jeśli różnica wysokości pomiędzy koszoną powierzchnią a powierzchnią przylegającą jest większa niż 1,5 cm.
Przykłady:
– murek lub płot
– żywopłot lub krzewy o nisko rosnących gałęziach
– ogród skalny lub ścieżka wysypana żwirem
– duże, wystające korzenie lub nierówny grunt



- ► Ułożyć linkę ograniczającą równolegle do powierzchni nienadającej się do jazdy, pozostawiając 37 cm odstępu (1x długość linijki iMOW®).
- ► Jeśli powierzchnia nienadająca się do jazdy znajduje się w obrębie koszonej powierzchni: odgrodzić powierzchnię niepozwalającą na wjazd powierzchnią wyłączoną z ruchu.

6.4.6 Zbiorniki i cieki wodne

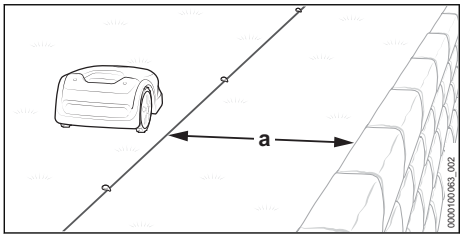
Pomiędzy linką a zbiornikiem/ciekiem wodnym należy zachować zwiększony odstęp, chyba że są one odgrodzone od koszonej powierzchni przeszkodą o wysokości min. 10 cm.
Przykłady:
– oczko wodne
– basen
– strumień lub ciek wodny



- ► Ułożyć linkę ograniczającą równolegle do brzegu, zachowując odstęp wynoszący a = 1 m.
- ► Jeśli zbiornik/ciek wodny znajduje się w obrębie koszonej powierzchni: odgrodzić zbiornik/ciek wodny powierzchnią wyłączoną z ruchu.

6.4.7 Stroma krawędź

Pomiędzy linką a stromą krawędzią należy zachować zwiększony odstęp, chyba że jest ona odgrodzona od koszonej powierzchni przeszkodą o wysokości min. 10 cm.
Przykłady:
– schodek
– murek oporowy
– pochyłość wyprofilowana kaskadowo

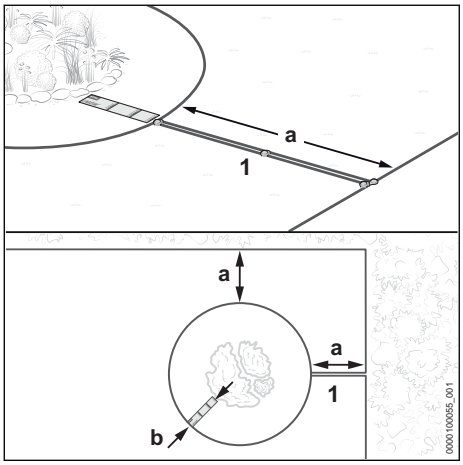


► Ułożyć linkę ograniczającą równolegle do stromej krawędzi, zachowując odstęp wynoszący a = 1 m.

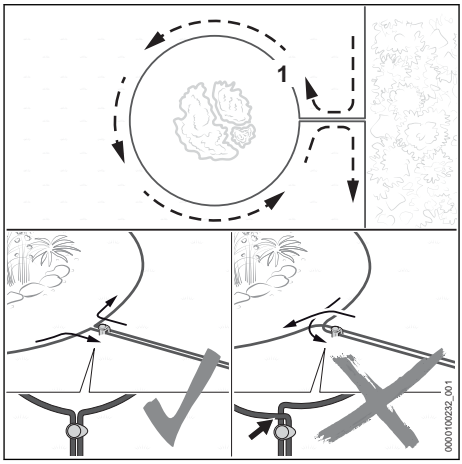
6.4.8 Powierzchnia wyłączona z ruchu

Te obszary w obrębie koszonej powierzchni, na które robot koszący nie może lub nie powinien wjeżdżać, muszą zostać odgrodzone powierzchnią wyłączoną z ruchu.
Przykłady:
– grządka, która nie jest ogrodzona stabilnym obrzeżem o wysokości min. 10 cm
– oczko wodne lub basen, które nie są ogrodzone stabilnym obrzeżem o wysokości min. 10 cm
– przeszkody, których robot koszący nie może dotykać
– przeszkody, które nie są dostatecznie stabilne
– przeszkody, których wysokość nie przekracza 10 cm

Aby zapewnić stabilny przebieg koszenia, kształt powierzchni wyłączonych z ruchu powinien być pozbawiony wgłębień.



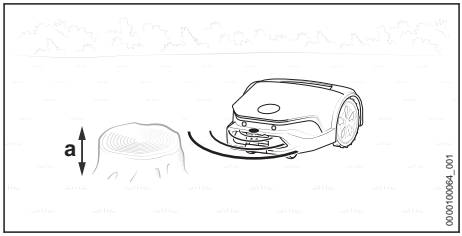
► Linkę ograniczającą (1) poprowadzić od krawędzi w kierunku powierzchni wyłączonej z ruchu. Upewnić się, że powierzchnia wyłączona z ruchu pozwala na zachowanie następujących wymiarów:
– minimalny odstęp od innych linek ograniczających a = 55 cm
– odstęp linki b = 37 cm (1x długość linijki iMOW®) (w przypadku zbiorników/cieków wodnych i stromych krawędzi b = 1 m)
– minimalna średnica powierzchni wyłączonej z ruchu: 74 cm (długość: 2x linijka iMOW®)



► Ułożyć linkę ograniczającą (1) wokół odgradzanego obszaru.
► Poprowadzić linkę ograniczającą (1) równolegle, z powrotem w kierunku krawędzi – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.

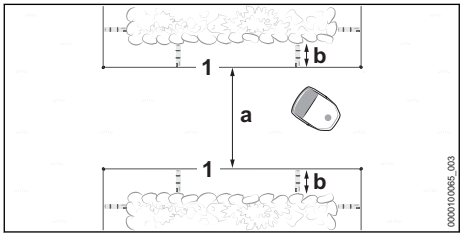
6.4.9 Przeszkoda stała

Jeśli znajdująca się na koszonej powierzchni przeszkoda stała ma wysokość co najmniej 10 cm, nie trzeba jej odgradzać poprzez tworzenie powierzchni wyłączonej z ruchu. Taka przeszkoda zostanie wykryta przez czujniki ultradźwiękowe i czujnik wstrząsów.



► Przeszkody stałej o wysokości co najmniej 10 cm nie trzeba odgradzać.

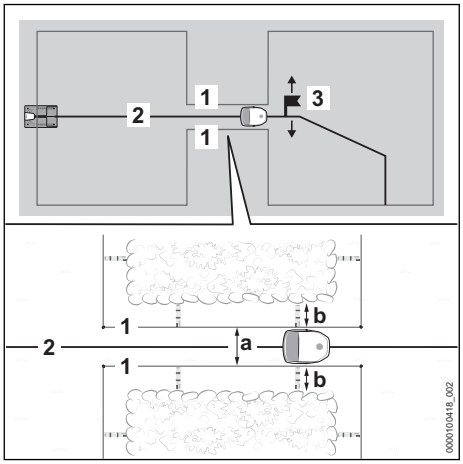
6.4.10 Zwężenie



Robot koszący wjeżdża we wszystkie zwężenia, dopóki pomiędzy linkami ograniczającymi (1) zachowana jest odpowiednia odległość minimalna (a).

- ► Ułożyć linkę ograniczającą (1) jak na rysunku i upewnić się, że zachowane są następujące wymiary:
- – minimalny odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (1) w zwężeniu: a = 2 m
- – jeśli zwężenie jest ograniczone przeszkodami bocznymi: uwzględnić dodatkowy odstęp wynoszący b = 37 cm (1x długość linijki iMOW®)
- ► Jeśli odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (1) jest mniejszy niż a = 2 m: Przez środek zwężenia poprowadzić linkę prowadzącą.

Zwężenie z linką prowadzącą



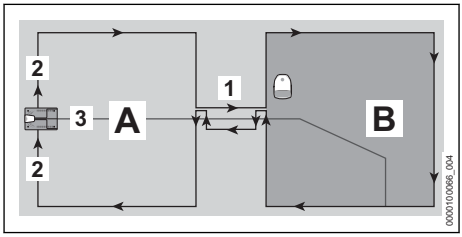
Linka prowadząca (2) przeprowadza robot koszący przez wszystkie zwężenia, dopóki pomiędzy linkami ograniczającymi (1) zachowana jest odpowiednia odległość minimalna (a).

Przed rozpoczęciem eksploatacji za zwężeniem należy wytyczyć punkt początkowy (3) oraz ustawić częstotliwość dojeżdżania do tego miejsca. W przeciwnym wypadku robot koszący nie przejedzie przez zwężenie. Punkty początkowe ustawia się w aplikacji „MY iMOW®“.

- ► Ułożyć linkę ograniczającą (1) jak na rysunku i upewnić się, że zachowane są następujące wymiary:
- – minimalny odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (1) w zwężeniu: a = 55 cm
- – jeśli zwężenie jest ograniczone przeszkodami bocznymi: uwzględnić dodatkowy odstęp wynoszący b = 37 cm (1x długość linijki iMOW®)
- ► Poprowadzić linkę prowadzącą (2) przez środek zwężenia.
- ► Jeśli odstęp boczny b = 37 cm (1x długość linijki iMOW®) nie zostanie zachowany: zainstalować łącznik, aby umożliwić skierowanie robota koszącego na dodatkowe koszone powierzchnie 🕮 6.4.11 lub odgrodzić obszar zwężenia od koszonej powierzchni.

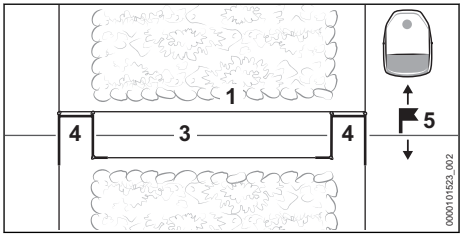
6.4.11 Łącznik

Opis funkcji urządzenia



Łącznik (1) pozwala na pokonywanie zwężeń lub wytyczanie objazdów. Łącznik dzieli koszoną powierzchnię na główną powierzchnię koszenia (A) i dodatkowy obszar koszenia (B).

Linkę ograniczającą (2) należy układać bez przerw. W ten sposób powstaje przejście między główną powierzchnią koszenia (A) a obszarem koszenia (B).



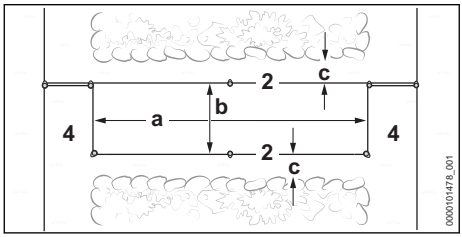
Pętle linki (4) sygnalizują robotowi koszącemu początek lub koniec łącznika.

Przez środek łącznika należy poprowadzić linkę prowadzącą (3).

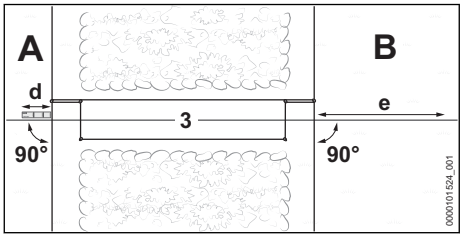
Za łącznikiem należy koniecznie ustawić punkt początkowy (5) w obszarze koszenia (B).
W przeciwnym wypadku robot koszący nie przejedzie z głównej powierzchni koszenia (A) przez łącznik do obszaru koszenia (B). Punkty początkowe i częstotliwość dojeżdżania do tych miejsc ustawia się w aplikacji „MY iMOW®“.

Trawa w obrębie łącznika nie jest koszona.

Zalecenia ogólne

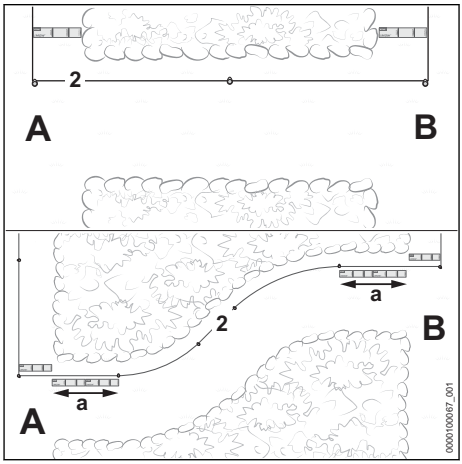


- Sprawdzić, czy są spełnione następujące warunki:
  - Minimalny odstęp pomiędzy pętlami linki (4) wynosi co najmniej a = 74 cm (długość: 2x linijka iMOW®).
  - Odstęp pomiędzy linkami ograniczającymi (2) wynosi co najmniej b = 55 cm.
  - Odstęp od przeszkód bocznych wynosi co najmniej c = 15 cm.

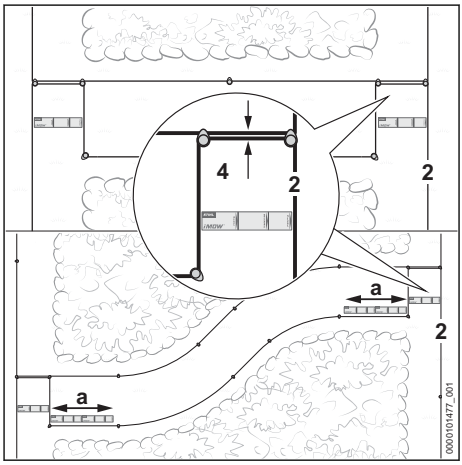


- Sprawdzić, czy są spełnione następujące warunki:
  - Linka prowadząca (3) przed łącznikiem na odcinku wynoszącym co najmniej d = 37 cm (1x długość linijki iMOW®) może zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) do łącznika.
  - Linka prowadząca (3) za łącznikiem na odcinku wynoszącym co najmniej e = 2 m może zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) z łącznika do obszaru koszenia (B).
- Jeśli nie jest możliwe zachowanie wskazanych odstępów i długości, należy odgrodzić obszar koszenia (B) od głównej powierzchni koszenia (A) i zainstalować powierzchnię dodatkową.

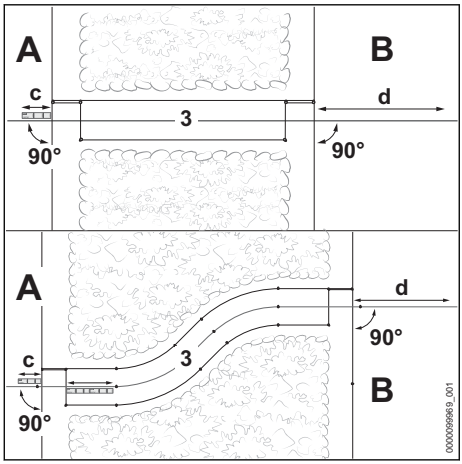
Przedłużanie łącznika



- Poprowadzić linkę ograniczającą (2) w przedstawiony sposób z głównej powierzchni koszenia (A) do obszaru koszenia (B).
- Jeśli łącznik ma być ułożony po łuku: linkę ograniczającą (2) na długości a = 74 cm (długość: 2x linijka iMOW®) na początku i końcu łącznika ułożyć prosto i pod kątem prostym (90°) do powierzchni koszenia.
- Poprowadzić linkę ograniczającą (2) zgodnie z kierunkiem ruchu wskazówek zegara wokół obszaru koszenia (B) i z powrotem do łącznika.



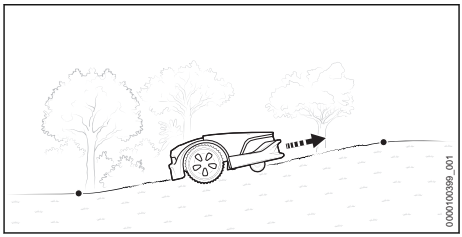
- Poprowadzić linkę ograniczającą (2) na długości 37 cm (długość: 1x linijka iMOW®) równolegle – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.
- Następnie poprowadzić linkę ograniczającą (2) równolegle w kierunku głównej powierzchni koszenia (A) na odległość co najmniej 55 cm.
- Poprowadzić linkę ograniczającą (2) na długości 37 cm (długość: 1x linijka iMOW®) równolegle do głównej powierzchni koszenia (A) – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.
- Jeśli łącznik ma być ułożony po łuku: linkę ograniczającą (2) na długości a = 74 cm (długość: 2x linijka iMOW®) na początku i końcu łącznika ułożyć prosto i pod kątem prostym (90°) do powierzchni koszenia.
- Ukończyć prowadzenie linki na głównej powierzchni koszenia (A).



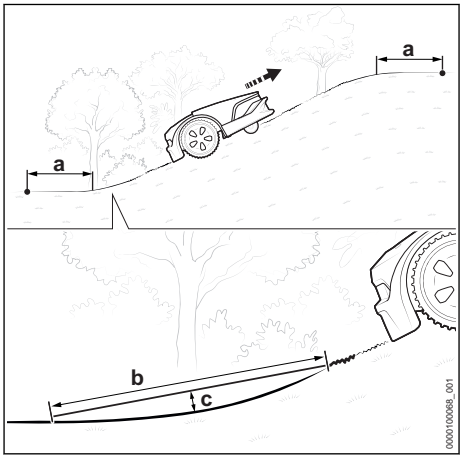
- Linka prowadząca (3) na głównej powierzchni koszenia (A) powinna na odcinku wynoszącym co najmniej c = 37 cm (1x długość linijki iMOW®) zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) do łącznika.
- Ułożyć linkę prowadzącą pośrodku łącznika.
- Poprowadzić linkę prowadzącą (3) za łącznikiem na odcinku wynoszącym co najmniej d = 2 m prosto i pod kątem prostym (90°) do obszaru koszenia (B).

6.4.12 Wzniesienia/pochyłości

Robot koszący może wjeżdżać na wzniesienia o stopniu nachylenia sięgającym 45%. Kółka trakcyjne iMOW® umożliwiają pokonywanie i koszenie nachyleń sięgających 55%. Kółka trakcyjne iMOW® są dostępne jako wyposażenie.



- Jeśli w obrębie koszonej powierzchni znajduje się wzniesienie/pochyłość o nachyleniu nieprzekraczającym 27%: linkę ograniczającą ułożyć jak zwykle.

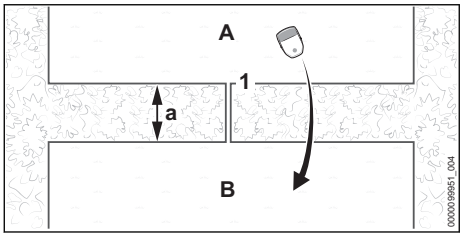


- Jeśli w obrębie koszonej powierzchni znajduje się wzniesienie/pochyłość o nachyleniu przekraczającym 27%: przed i za wzniesieniem/pochyłością ułożyć linkę ograniczającą z zachowaniem odstępu (a) wynoszącego co najmniej 1,20 m.
- Aby robot koszący mógł wjechać na teren pomiędzy równą powierzchnią a wzniesieniem/pochyłością, ten fragment terenu musi być wyprofilowany tak, żeby odległość pomiędzy tak wytyczonym odcinkiem b = 1 m a gruntem nie przekraczała c = 10 cm.

6.4.13 Powierzchnia pomocnicza

Robot koszący nie może samoczynnie wjeżdżać na powierzchnię pomocniczą. Robot koszący musi zostać umieszczony na powierzchni pomocniczej przez użytkownika.

Przez powierzchnię pomocniczą nie może przebiegać linka prowadząca.



- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić z głównej koszonej powierzchni (A) do powierzchni pomocniczej (B).
  Minimalny odstęp od linek ograniczających a = 74 cm (długość: 2x linijka iMOW®)
- Upewnić się, że długość linki ograniczającej (1) nie przekracza 850 m.
- Poprowadzić linkę ograniczającą (1) równolegle, z powrotem w kierunku koszonej powierzchni (A) – odcinki linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.

6.4.14 Niewielka koszona powierzchnia

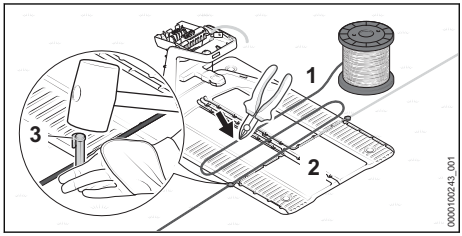
W przypadku niewielkiej koszonej powierzchni, dla której długość użytej linki ograniczającej nie przekracza 20 m, należy zastosować moduł do niewielkich powierzchni – STIHL AKM 100.

STIHL AKM 100 stabilizuje sygnał linki i jest integrowany z linką ograniczającą za pomocą łączników linki.

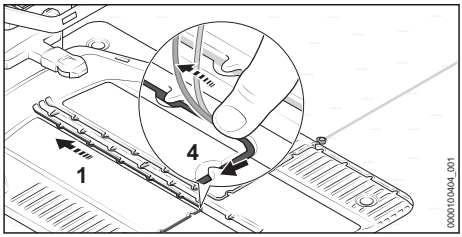
6.5 Kończenie układania linki ograniczającej

6.5.1 Kończenie układania linki ograniczającej

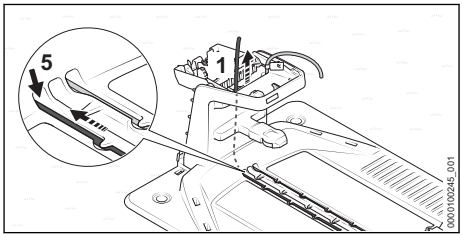
Stacja dokująca na brzegu koszonej powierzchni, stacja dokująca na brzegu trawnika



- Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (2) za pomocą szpilki mocującej (3).
- Odmierzyć linką ograniczającą (1) dwie szerokości płyty dolnej (2), a następnie skrócić linkę ograniczającą (1) szczypcami bocznymi.

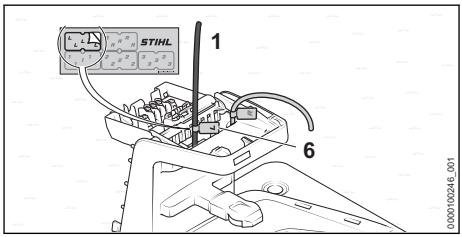


- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (4).



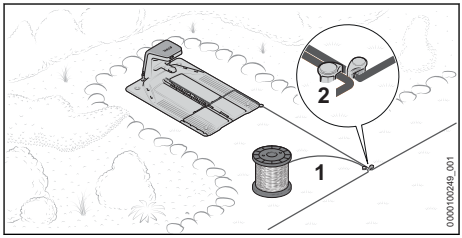
- Włożyć linkę ograniczającą (1) do przepustu po lewej stronie (5) i pociągnąć linkę dalej.

Końcówkę linki (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.

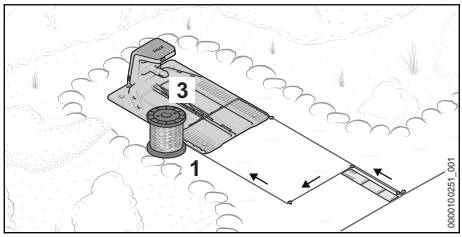


- Końcówkę linki (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (6), umieszczając go jak najbliżej obudowy.

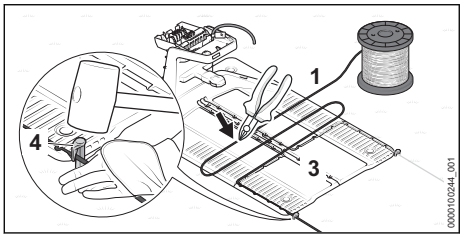
Stacja dokująca poza koszoną powierzchnią



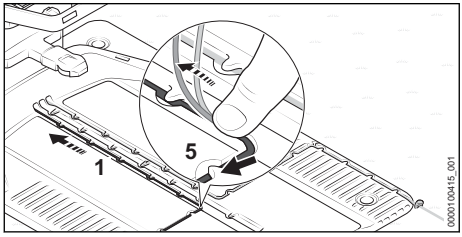
- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić tuż przy już ułożonej lince ograniczającej i przymocować za pomocą szpilki (2).



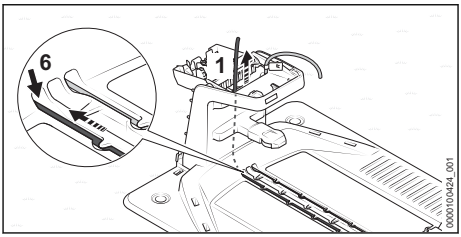
- Linkę ograniczającą (1) na odcinku 37 cm (1x długość linijki iMOW®) poprowadzić blisko drugiej linki prowadzącej i równolegle do niej z powrotem do stacji dokującej, tak aby obie linki się ze sobą nie krzyżowały.
- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić z powrotem do krawędzi, a następnie dalej – do płyty dolnej (3).



- Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (3) za pomocą szpilki mocującej (4).
- Odmierzyć linką ograniczającą (1) dwie szerokości płyty dolnej (3), a następnie skrócić linkę ograniczającą (1) szczypcami bocznymi.

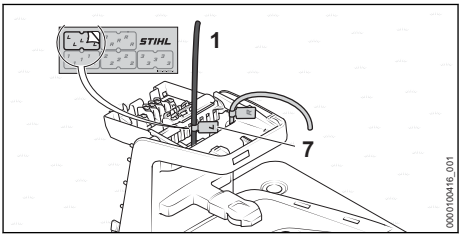


- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (5).



- Włożyć linkę ograniczającą (1) do przepustu po lewej stronie (6) i pociągnąć linkę dalej.

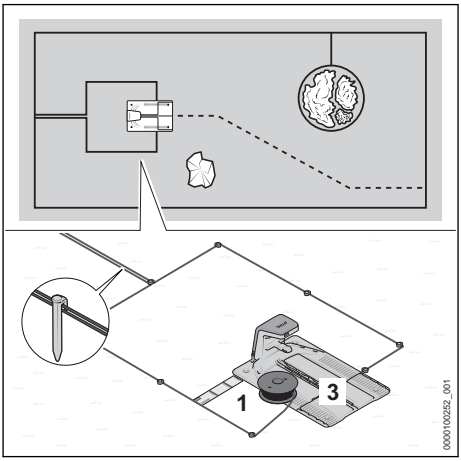
Końcówkę linki (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



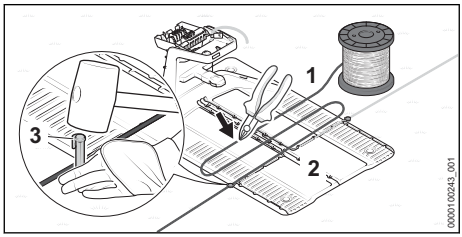
- Końcówkę linki (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (7), umieszczając go jak najbliżej obudowy.

Przed rozpoczęciem eksploatacji konieczne jest wytyczenie punktu początkowego na koszonej powierzchni. W przeciwnym wypadku robot koszący nie znajdzie drogi do koszonej powierzchni. Punkty początkowe i częstotliwość dojeżdżania do tych miejsc ustawia się w aplikacji „MY iMOW®“.

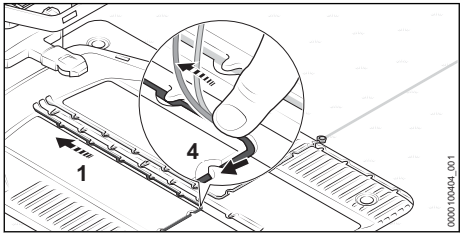
Ustawianie stacji dokującej na środku koszonej powierzchni



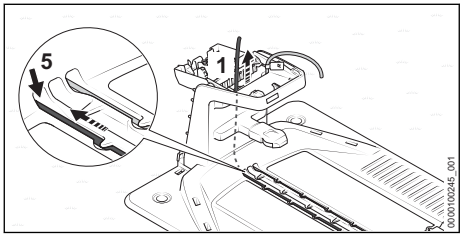
- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić tuż przy już ułożonej lince ograniczającej.
- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić blisko drugiej linki prowadzącej i równolegle do niej z powrotem do stacji dokującej, tak aby obie linki się ze sobą nie krzyżowały.
- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić wokół przedniej części płyty dolnej (3) w odstępie 37 cm (1x długość linijki iMOW®).



- Linkę ograniczającą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (2) za pomocą szpilki mocującej (3).
- Odmierzyć linką ograniczającą (1) dwie szerokości płyty dolnej (2), a następnie skrócić linkę ograniczającą (1) szczypcami bocznymi.

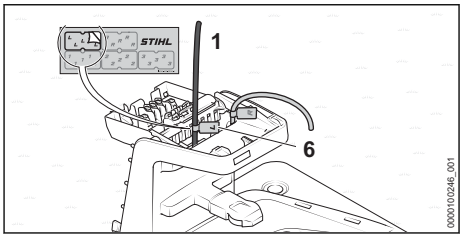


- Linkę ograniczającą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (4).



- Włożyć linkę ograniczającą (1) do przepustu po lewej stronie (5) i pociągnąć linkę dalej.

Końcówkę linki (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



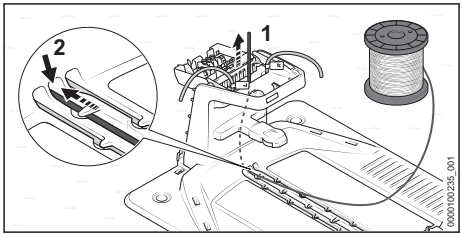
- Końcówkę linki (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (6), umieszczając go jak najbliżej obudowy.

6.6 Układanie linki prowadzącej

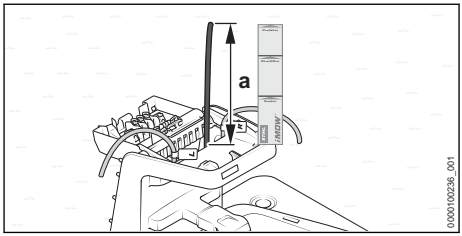
6.6.1 Układanie linki prowadzącej

Już na etapie układania linki ograniczającej należy mieć na uwadze położenie wszystkich linek prowadzących.

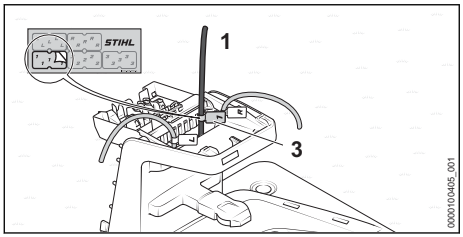
- Przestrzegać ogólnych wytycznych dotyczących układania linki prowadzącej 🕮 6.4.2.



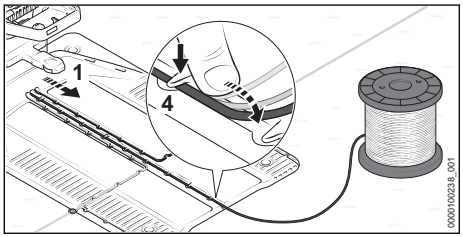
- Włożyć początek linki prowadzącej (1) do środkowego przepustu (2) i pociągnąć linkę dalej.
  Linkę prowadzącą (1) należy poprowadzić wewnątrz stacji dokującej do góry.



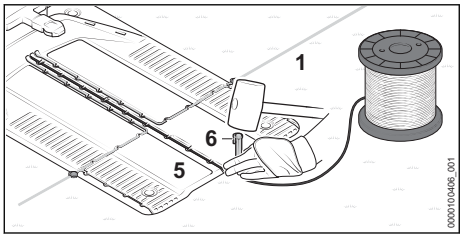
- Wystający na górze stacji odcinek linki prowadzącej (1) powinien wynosić a = 37 cm (1x długość linijki iMOW®).



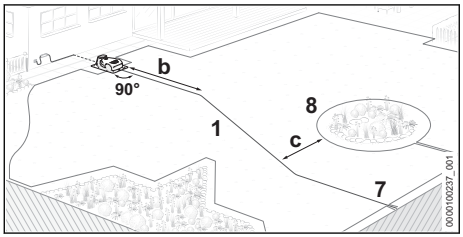
► Linkę prowadzącą (1) oznaczyć pasującym znacznikiem kablowym (3), umieszczając go jak najbliżej obudowy.
Takie oznaczenie ułatwi późniejsze podłączenie do właściwego zacisku.



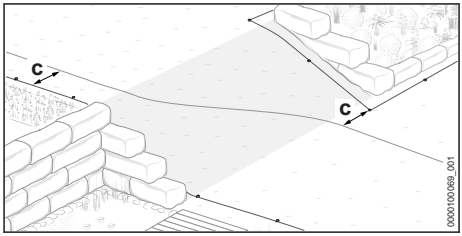
► Linkę prowadzącą (1) poprowadzić w płycie dolnej w taki sposób, aby leżała płasko w kanaliku kablowym i była przytrzymywana haczykami (4).



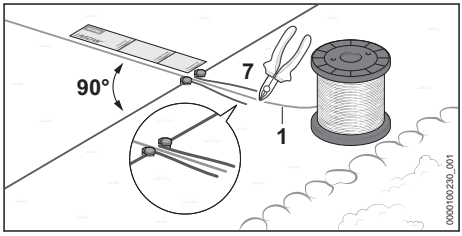
► Linkę prowadzącą (1) przymocować tuż przy płycie dolnej (5) za pomocą szpilki mocującej (6).



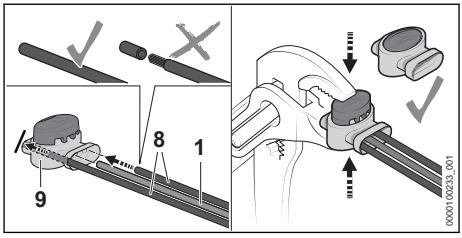
► Linkę prowadzącą (1) na odcinku b = 2 m prowadzić ze stacji dokującej pod kątem prostym (90°), w kierunku koszonej powierzchni.
► Ułożyć linkę prowadzącą (1) w kierunku pętli z linki (7) znajdującej się przy krawędzi koszonej powierzchni. Odstęp od otaczającej linki ograniczającej (8) musi wynosić co najmniej c = 27,5 cm.



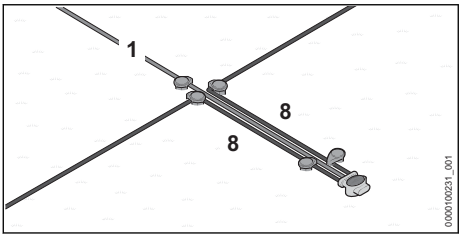
► Na pochyłościach układać linkę prowadzącą po skosie. Odstęp od linki ograniczającej musi wynosić co najmniej c = 27,5 cm.



► Linka prowadząca (1) powinna na odcinku wynoszącym co najmniej 37 cm (1x długość linijki iMOW®) zostać poprowadzona prosto i pod kątem prostym (90°) do pętli (7).
► Poprowadzić linkę prowadzącą (1) przez środek wytyczonej pętli (7).
► Na końcu pętli (7) przeciąć linkę prowadzącą (1) szczypcami bocznymi, a następnie przyciąć wszystkie końcówki linek na tę samą długość.



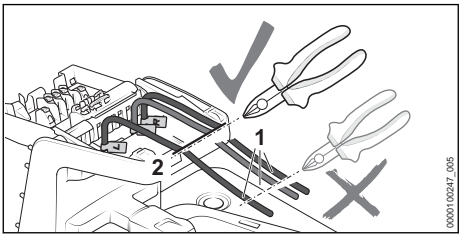
► Końcówki linek ograniczających (8) i linki prowadzącej (1) wsunąć do oporu w łącznik linki (9).
Nie wolno usuwać izolacji z końcówek linki.
► Łącznik linki (1) ścisnąć szczypcami do oporu.



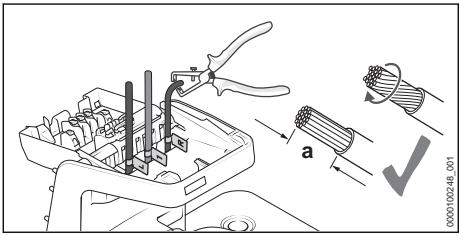
- Linki ograniczające (8) i linkę prowadzącą (1) poprowadzić równolegle do siebie – linki muszą być ułożone blisko siebie, ale nie mogą się krzyżować.
- Przymocować linki dodatkowymi szpilkami.

6.7 Podłączanie stacji dokującej do prądu

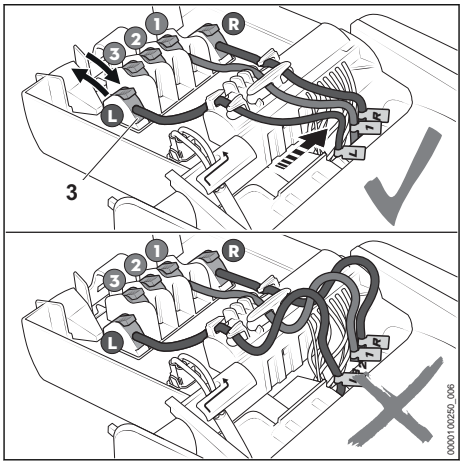
6.7.1 Podłączanie linki ograniczającej i linki prowadzącej



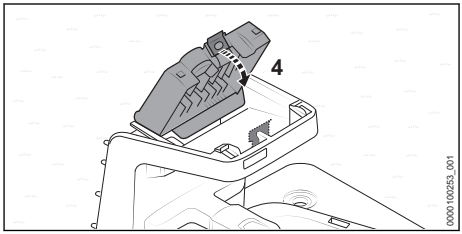
- Końce linek (1) lekko naprężyć i skrócić szczypcami bocznymi równo z krawędzią (2).



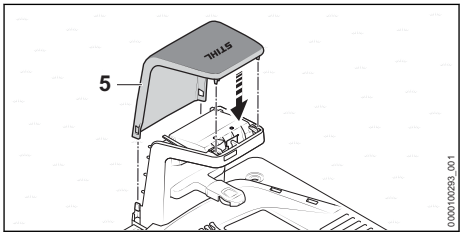
- Z końcówek linek usunąć izolację na odcinku a = 10 mm.
- Druty splotki skręcić ze sobą, tak aby nie odstawały od linki.



- Przyporządkować opisane końcówki linek do odpowiednich zacisków.
- Odchylić dźwignię (3) danego zacisku do tyłu.
- Wprowadzić pozbawiony izolacji koniec linki do właściwego zacisku, a następnie ponownie złożyć dźwignię (3) do przodu w celu zamknięcia.
- Umieścić linki ograniczające i linkę prowadzącą w uchwytach, jak pokazano na rysunku, i przymocować z prawej strony.

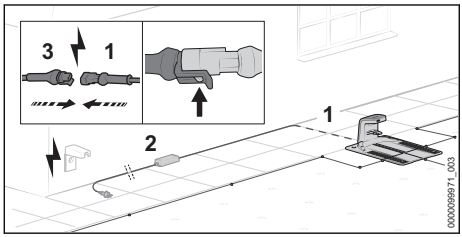


- Zamknąć klapkę (4).
  Klapka (4) zablokuje się słyszalnie i wyczuwalnie.

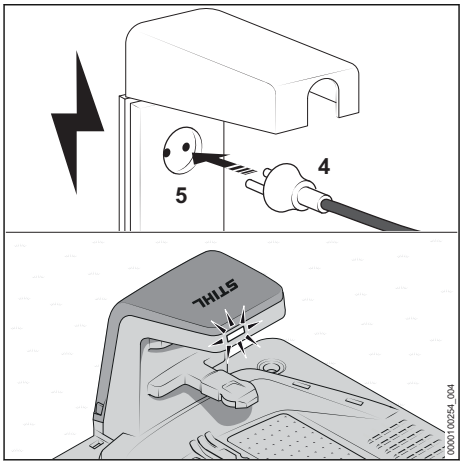


- Nałożyć pokrywę (5).
  Pokrywa (5) zablokuje się ze słyszalnym kliknięciem.

6.7.2 Układanie kabla ładowania i podłączanie zasilacza



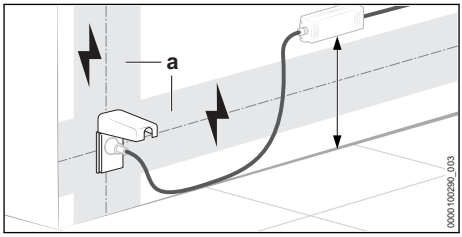
- ► Poprowadzić kabel ładowania (1) do miejsca, w którym znajduje się zasilacz (2).
- ► Lokalizację zasilacza (2) wybrać tak, aby były spełnione następujące warunki:
  - – Zasilacz (2) i kabel zasilający znajdują się poza koszoną powierzchnią.
  - – W zasięgu zasilacza (2) znajduje się odpowiednie gniazdko.
  - – Zasilacz (2) leży na równym podłożu, które nie jest na stale mokre.
  - – Zasilacz (2) jest zamocowany nad podłożem, jeśli jest narażony na długotrwałą wilgoć.
  - – O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia powinno być zabezpieczone przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
- ► Ułożyć kabel ładowania w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
  - – Kabel ładowania (1) znajduje się poza koszoną powierzchnią.
  - – Kabel ładowania (1) nie stwarza ryzyka potknięcia.
  - – Kabel ładowania (1) nie jest naprężony ani zaplątany.
  - – Kabel ładowania (1) jest całkowicie rozwinięty i nie leży pod stacją dokującą.
  - – Kabel ładowania (1) nie leży na stale mokrym podłożu.
- ► Połączyć kabel ładowania (1) z wtykiem (3) zasilacza (2) tak, aby połączenie całkowicie się zablokowało.



- ► Podłączyć zasilacz (4) do prawidłowo zainstalowanego gniazdka elektrycznego (5). Dioda stacji dokującej świeci na zielono.

6.7.3 Montaż zasilacza na ścianie

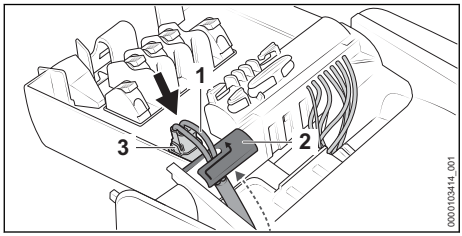
Zasilacz można zamontować na ścianie.



- ► Zamontować zasilacz w taki sposób, aby były spełnione następujące warunki:
  - – Zostały użyte odpowiednie materiały mocujące.
  - – Zasilacz jest wypoziomowany. Zachowane są następujące odległości:
    - – Zasilacz znajduje się poza strefą (a) ewentualnie przebiegającej w jego pobliżu instalacji elektrycznej.
    - – W zasięgu zasilacza znajduje się odpowiednie gniazdko.
  - – O ile jest to możliwe, miejsce ustawienia powinno być zabezpieczone przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.

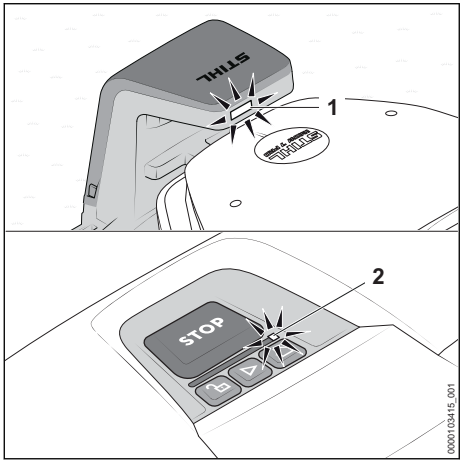
6.8 Ładowanie robota koszącego

6.8.1 Ładowanie robota koszącego



- Maksymalnie wsunąć robot koszący do stacji dokującej.
  Robot koszący przeprowadzi start systemu i rozpocznie się jego ładowanie.

Czas ładowania zależy od różnych czynników, np. od temperatury akumulatora i temperatury otoczenia. Dla uzyskania optymalnej sprawności nie przekraczać zalecanych zakresów temperatury, 🕮 17.7.

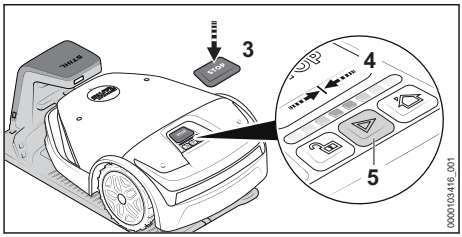


Dioda (1) stacji dokującej miga na biało.
Dioda (2) na pasku LED robota koszącego miga na biało.

Po pierwszym naładowaniu robot koszący będzie ładować się automatycznie bezpośrednio po powrocie do stacji dokującej po zakończeniu koszenia.

Energooszczędne ładowanie

Aby do naładowania akumulatora zużyć jak najmniej energii, można na czas ładowania wyłączyć wszystkie aktualnie zbędne funkcje dodatkowe robota koszącego i stacji dokującej.



- Jeśli w aplikacji „MY iMOW®" są aktywowane „Funkcje dostępu": dezaktywować „Funkcje dostępu".

Kolejno wciskać następującą kombinację przycisków:

- Nacisnąć „STOP" (3).
  Robot koszący zostanie zatrzymany i zablokowany.
- Wcisnąć przycisk „STOP" (3) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (4) zaświeci się na czerwono.
- Nacisnąć „STOP" (3).
  Pasek LED (4) mignie dwa razy. Blokada robota koszącego jest aktywowana.
- Wcisnąć przycisk „STOP" (3) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (4) zaświeci się na czerwono, a następnie dwa razy zamiga na czerwono.
  Tryb energooszczędnego ładowania jest aktywny. Akumulator zostanie w pełni naładowany. Wszystkie funkcje dodatkowe są wyłączone.

Po zakończeniu procesu ładowania należy aktywować robot koszący, aby znów znalazł się w stanie gotowości do pracy:

- Nacisnąć przycisk „START" (5).
  Robot koszący jest gotowy do pracy.

7 Nawiązywanie połączenia Bluetooth®

7.1 Konfiguracja interfejsu Bluetooth®

Robot koszący regularnie nadaje sygnał Bluetooth®, pozwalający mu na połączenie się z mobilnym urządzeniem końcowym.

Aby możliwe było używanie robota koszącego, interfejs Bluetooth® musi zostać zabezpieczony hasłem za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®".

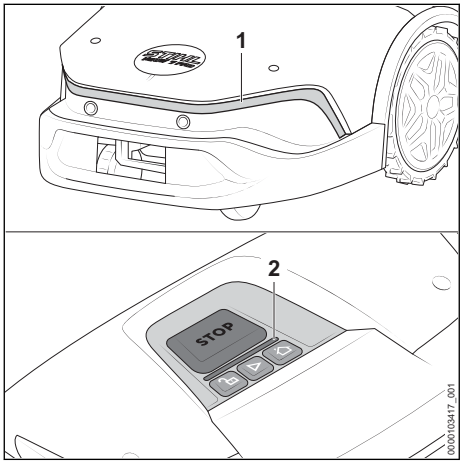
- Pobrać aplikację „MY iMOW®" z odpowiedniego sklepu z aplikacjami i utworzyć konto.
- Dodać robot koszący do konta.

- ► Wykonując wyświetlane na ekranie instrukcje, zabezpieczyć interfejs Bluetooth® hasłem. Po ustawieniu hasła mobilne urządzenie końcowe posiada autoryzację do sterowania robotem koszącym i przeprowadzania jego konfiguracji.

Kolejne mobilne urządzenie końcowe może uzyskać autoryzację dopiero po podaniu ustawionego hasła. Dzięki temu robot koszący jest zabezpieczony przed dostępem niepowołanych osób.

8 Sygnalizacja świetlna na robocie koszącym i stacji dokującej

8.1 Paski LED robota koszącego



Paski LED (1 i 2) wskazują aktualny status robota koszącego oraz informują o usterkach.

Przedni pasek LED (1) jest aktywny tylko podczas zmiany statusu i świeci przez 20 sekund.
Świecenie na biało:
– Brak aktywnego procesu koszenia.
– Dioda LED z prawej na zewnątrz pulsuje na biało: Robot koszący znajduje się w stacji dokującej i jest gotowy do pracy.
– Dioda LED z prawej na zewnątrz miga na biało: Robot koszący znajduje się w stacji dokującej i jest ładowany.

Świecenie na zielono:
– Proces koszenia jest aktywny.
– Tylny pasek LED (2) wskazuje postęp procesu koszenia.

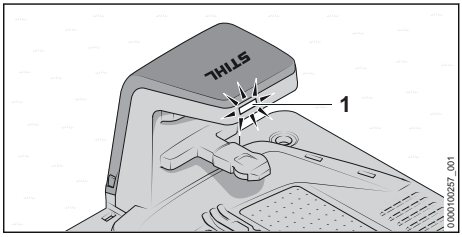
Świecenie na czerwono:
– Dioda LED z prawej na zewnątrz pulsuje na czerwono: Blokada urządzenia jest włączona.
– Komunikat o usterce.

Świecenie na niebiesko – tylny pasek LED (2):
– Robot koszący przechodzi aktualizację systemu.

Biała fala świetlna od lewej do prawej:
– Robot koszący uruchamia się ponownie lub przeprowadza test swojego systemu.

Jeśli za pomocą aplikacji „MY iMOW®" zostanie aktywowana „animacja otoczenia", przedni pasek LED (1) świeci na biało w sposób ciągły, gdy robot koszący się porusza. W przypadku zmiany statusu „animacja otoczenia" zanika na 20 sekund.

8.2 Dioda stacji dokującej świeci



Dioda (1) informuje o stanie stacji dokującej oraz usterkach.
Dioda (1) świeci w kolorze białym:
– Stacja dokująca jest gotowa do pracy.

Dioda LED (1) miga na biało:
– Robot koszący jest ładowany.

Dioda LED (1) pulsuje na biało:
– Robot koszący znajduje się w stacji dokującej i jest gotowy do pracy.

Dioda (1) świeci na zielono:
– Robot koszący nie znajduje się w stacji dokującej, a stacja dokująca działa prawidłowo.

Dioda (1) świeci na czerwono:
– Występuje usterka.

Dioda (1) świeci na niebiesko:
– Nawiązywanie komunikacji z robotem koszącym.

Użycie stacji dokującej w teamie

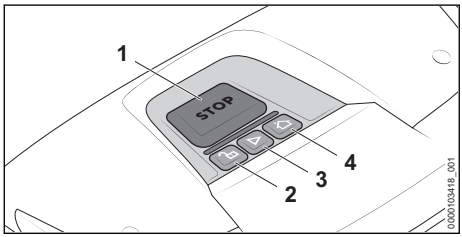
Podczas używania w teamie wskazanie stanu stacji dokującej jest rozszerzone o następujące listwy świetlne:
Dioda (1) świeci na zielono:
– Robot koszący nie znajduje się w stacji dokującej.
– Jest to główna stacja dokująca (Team 1)

– Linki prowadzące i linka ograniczająca są prawidłowo ułożone i podłączone, a przypisanie robotów koszących do stacji dokującej powiodło się.

Dioda LED (1) pulsuje na zielono:
– Robot koszący nie znajduje się w stacji dokującej.
– Jest to stacja dokująca (Team 2) lub (Team 3).
– Linki prowadzące i linka ograniczająca są prawidłowo ułożone i podłączone, a przypisanie robotów koszących do stacji dokującej powiodło się.

9 Obsługa i ustawianie robota koszącego

9.1 Panel obsługi



Przyciski (od 1 do 4) pozwalają na obsługę podstawowych funkcji robota koszącego. Dostęp do pełnego zakresu funkcji jest możliwy w aplikacji „MY iMOW®“.

Rozpoczynanie koszenia
- ▸ Nacisnąć przycisk „START“ (3).
  Robot koszący rozpoczyna koszenie, a po jego zakończeniu automatycznie powraca do stacji dokującej.

Przerywanie koszenia i blokowanie robota koszącego
- ▸ Nacisnąć „STOP” (1).
  Następuje zatrzymanie robota koszącego i zespołu koszącego. Robot koszący jest blokowany.

Kierowanie robota koszącego do stacji dokującej
- ▸ Nacisnąć przycisk „DOM” (4).
  Robot koszący powraca do stacji dokującej.

Odblokowywanie robota koszącego
- ▸ Nacisnąć przycisk „KŁÓDKA” (2).
- ▸ Nacisnąć wyświetloną kombinację przycisków.

Uzyskiwanie informacji
- ▸ Nacisnąć przycisk „BLOKADA” (2).
  Robot koszący akustycznie przekazuje informacje o aktualnym stanie.

9.2 Aplikacja „MY iMOW®”

Aplikacja „MY iMOW®“ jest niezbędna do wygodnego użytkowania robota koszącego.
„MY iMOW®“ umożliwia obsługę i zarządzanie ustawieniami robota koszącego.

Za pośrednictwem sieci bezprzewodowej (WLAN) i połączenia sieci komórkowej lub systemu Bluetooth® można połączyć robota koszącego z mobilnym urządzeniem końcowym. Obsługa i zarządzanie ustawieniami robota koszącego z poziomu komputera osobistego są możliwe w aplikacji internetowej „MY iMOW®“.

Funkcje główne
- Rozpoczynanie i przerywanie koszenia
- Plan koszenia
  - Ustawianie terminów koszenia[23] (za pośrednictwem asystenta lub ręcznie).
  - Wyznaczanie punktów początkowych (opcjonalnie)
  - Wybór stref (opcjonalnie)
- Regulacja wysokości koszenia
- Dostęp do urządzeń
  - Konfiguracja ochrony kodem PIN
  - Konfiguracja obszaru bazowego
  - Konfiguracja alarmu
- Włączanie optymalizacji krawędzi
- Przeprowadzanie kontroli sygnału linki
- Włączanie animacji otoczenia
- Włączanie przypomnienia „Sprawdzić ostrza”
- Zdalne łączenie z robotem koszącym przez sieć bezprzewodową (WLAN)
- Zdalne łączenie z robotem koszącym przez sieć komórkową
- Pomoc w rozwiązywaniu problemów

Używanie robotów koszących w teamie
Dla korzystania z trybu pracy w teamie muszą zostać dokonane następujące ustawienia robotów koszących:
- ustawianie wysokości koszenia
- tworzenie planu koszenia i ustalanie strefy czasowej
- ustawianie czujnika deszczu
- definiowanie odległości startowej

[23]Terminy koszenia należy dopasować do warunków lokalnych i pogody. Aby uniknąć pozostawiania śladów na trawniku, można ograniczyć częstotliwość koszenia w okresach wolnego wzrostu trawy. Nie kosić za pomocą robota koszącego podczas mrozów, aby nie wyrządzić szkód trawnikowi.

Ustawienia planu koszenia, wysokości koszenia i strefy czasowej muszą być takie same dla wszystkich robotów koszących w teamie. Ustawień należy dokonać oddzielnie dla każdego robota koszącego.

Następujące ustawienia w aplikacji „MY iMOW®" są dostępne tylko dla funkcji teamu:

– Kontrola sygnału linki (dostępna tylko dla robota koszącego połączonego z główną stacją dokującą (Team 1)

Następujące ustawienia w aplikacji „MY iMOW®" nie są dostępne w funkcji teamu:

– Wybór stref
– Wyznaczanie punktów początkowych

Informacje dotyczące podłączania do sieci domowej

Dla zwiększonego bezpieczeństwa danych można podłączyć urządzenie iMOW® do sieci domowej oddzielnie od osobistych urządzeń. Obecnie routery WLAN oferują w tym celu możliwość utworzenia oddzielnej sieci, np. WLAN dla urządzeń IoT lub dla gości. Urządzenia połączone z tą siecią nie mają dostępu do osobistych danych i urządzeń.

Połączenia WLAN muszą zostać zabezpieczone hasłem. Hasła nie należy przekazywać stronom trzecim.

Sposób konfiguracji połączeń WLAN oraz funkcji routera jest zależny od producenta routera.

9.3 STIHL connected

Najważniejszych ustawień można dokonać na komputerze osobistym w portalu STIHL connected lub na mobilnym urządzeniu końcowym w aplikacji STIHL connected.

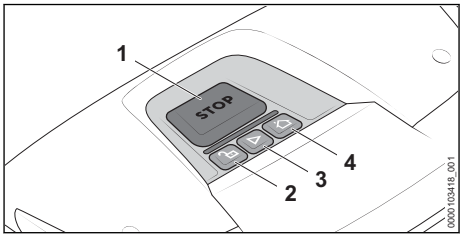
Za pośrednictwem sieci bezprzewodowej (WLAN) i połączenia sieci komórkowej można połączyć roboty koszące z komputerem osobistym lub mobilnym urządzeniem końcowym.

Zakres funkcji jest nieco ograniczony w stosunku do aplikacji „MY iMOW®".

Funkcje główne

– Zarządzanie flotami
– Rozpoczynanie i przerywanie koszenia
– Plan koszenia
– Regulacja wysokości koszenia
– Status, analiza i raportowanie
– Zdalne łączenie z robotem koszącym przez sieć bezprzewodową (WLAN)
– Zdalne łączenie z robotem koszącym przez sieć komórkową
– Pomoc w rozwiązywaniu problemów

9.4 Stosowanie ochrony kodem PIN



Przyciski (3 i 4) mogą być chronione kodem PIN. Jeśli ochrona kodem PIN jest aktywna, robotów koszących nie można obsługiwać bezpośrednio z użyciem przycisków. Ochronę kodem PIN konfiguruje się w aplikacji „MY iMOW®".

Przyciski „STOP" (1) i „BLOKADA" (2) nie podlegają ochronie kodem PIN. Robot koszący można zatrzymać również przy aktywnej ochronie kodem PIN.

Obsługa robotów koszących z aktywną ochroną kodem PIN

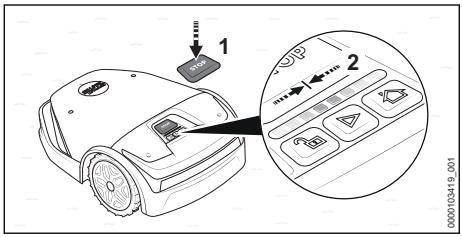
- ► Nacisnąć „STOP" (1).
- ► Nacisnąć przycisk „BLOKADA" (2).
- ► Nacisnąć podświetlony przycisk „START" (3) lub „DOM" (4).
- ► Wprowadzić PIN za pomocą podświetlonych przycisków (2 do 4).
  Prawidłowe wprowadzenie powoduje wyłączenie ochrony kodem PIN na 60 sekund.
- ► Nacisnąć żądany przycisk, aby rozpocząć proces koszenia (3) lub wysłać robot koszący do stacji dokującej (4).
  Jeśli nie zostanie naciśnięty żaden przycisk lub wprowadzony PIN będzie nieprawidłowy, robot koszący po 60 sekundach będzie kontynuował swoją aktualną funkcję.

10 Zatrzymywanie robota koszącego i aktywacja blokady urządzenia

10.1 Zatrzymywanie robota koszącego i aktywacja blokady urządzenia

OSTRZEŻENIE

- Jeśli robot koszący nie zostanie wyłączony w sposób opisany w tej instrukcji obsługi i unieruchomiony poprzez aktywację blokady urządzenia, może dojść do jego przypadkowego włączenia. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Na czas transportu, przechowywania, czyszczenia, prac konserwacyjnych i naprawczych oraz w przypadku innego niż zwykle/nietypowego sposobu reagowania robot koszący powinien zostać zatrzymany, a blokada urządzenia aktywowana.



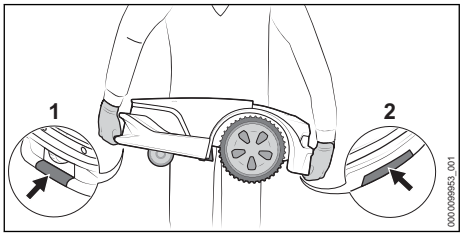
- ► Nacisnąć „STOP” (1).
  Robot koszący zostanie zatrzymany i zablokowany.
- ► Wcisnąć przycisk „STOP” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na czerwono.
- ► Nacisnąć „STOP” (1).
  Pasek LED (2) mignie dwa razy. Blokada robota koszącego jest aktywowana. Robot koszący można transportować, przechowywać, czyścić oraz konserwować.

11 Transport

11.1 Transport robota koszącego

- ► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.

Przenoszenie robota koszącego



- ► Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.
- ► Chwycić robot koszący za przedni (1) i tylny (2) uchwyt i przenieść.

Transport robota koszącego w samochodzie

- ► Odpowiednio zabezpieczyć robot koszący, aby nie mógł się przewrócić ani przemieścić.

11.2 Transport akumulatora

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.

- ► Sprawdzić bezpieczny stan akumulatora.
- ► Zapakować akumulator tak, aby nie przesuwał się w opakowaniu.
- ► Zabezpieczyć opakowanie, aby nie mogło się poruszyć.

Akumulator podlega przepisom dot. transportu towarów niebezpiecznych. Akumulator został sklasyfikowany jako UN 3480 (akumulatory litowo-jonowe) i przeszedł badania zgodnie z podręcznikiem ONZ „Badania i kryteria” część III, rozdział 38.3.

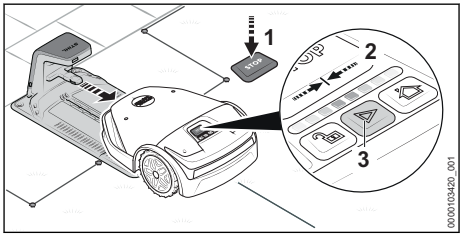
Przepisy dotyczące transportu można znaleźć na stronie www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Przechowywanie

12.1 Przygotowywanie robota koszącego do dłuższego przestoju

Firma STIHL zaleca, aby w przypadku dłuższych przerw w eksploatacji, np. podczas zimy, przełączyć robot koszący w tryb „Hibernacja”. Tryb „Hibernacja” dezaktywuje wszystkie zbędne funkcje dodatkowe robota koszącego, ograniczając pobór energii z akumulatora.

- ► Jeśli w aplikacji „MY iMOW®” są aktywowane „Funkcje dostępu”: dezaktywować „Funkcje dostępu”.
- ► Jeśli poziom naładowania robota koszącego wynosi poniżej 50%: naładować robota koszącego, aż poziom naładowania wyniesie powyżej 50%.



- ► Wyjąć robota koszącego ze stacji dokującej.

Kolejno wciskać następującą kombinację przycisków:
- ► Nacisnąć „STOP” (1).
  Robot koszący zostanie zatrzymany i zablokowany.
- ► Wcisnąć przycisk „STOP” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na czerwono.
- ► Nacisnąć „STOP” (1).
  Pasek LED (2) mignie dwa razy. Blokada robota koszącego jest aktywowana.
- ► Wcisnąć przycisk „STOP” (1) i przytrzymać go w tej pozycji do momentu, aż cały pasek LED (2) zaświeci się na czerwono, a następnie dwa razy zamiga na czerwono.
  Tryb „Hibernacja” jest włączony. Wszystkie funkcje dodatkowe są wyłączone.

Po zakończeniu okresu przerwy zimowej należy aktywować robot koszący, aby znów znalazł się w stanie gotowości do pracy:
- ► Ustawić robot koszący na koszonej powierzchni.
- ► Nacisnąć przycisk „START“ (3).
  Tryb „Hibernacja” jest wyłączony i robot koszący jest ponownie gotowy do pracy.

12.2 Przechowywanie robota

- ► Przechowywać robota w poniższy sposób:
  - – Przechowywać robota koszącego w miejscu niedostępnym dla dzieci.
  - – Robot koszący powinien być czysty i suchy.
  - – Przechowywać robota koszącego w zamkniętym pomieszczeniu.
  - – Akumulator robota koszącego musi być naładowany.
  - – Temperatura w miejscu przechowywania robota koszącego nie może przekraczać podanego zakresu, 🕮 17.6.
  - – Robot koszący musi być zabezpieczony przed przewróceniem.
  - – Robot koszący musi być zabezpieczony przed stoczeniem.
  - – Robot koszący stoi poziomo, na kołach.
  - – Na robocie koszącym nie są ustawione żadne inne przedmioty.

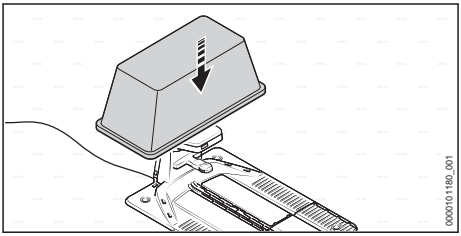
Robot koszący można przechowywać także w uchwycie ściennym. Uchwyt ścienny jest dostępny jako akcesorium.

WSKAZÓWKA

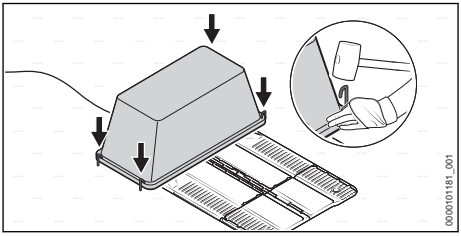
- ■ Jeśli robot koszący nie jest przechowywany zgodnie z opisem w niniejszej instrukcji obsługi, może dojść do jego całkowitego rozładowania i przez to nieodwracalnego uszkodzenia.
  - ► Przed rozpoczęciem przechowywania robota koszącego naładować akumulator.

12.3 Przechowywanie stacji dokującej kabla ładowania i zasilacza

W przypadku dłuższych przerw w eksploatacji, np. podczas zimy, można pozostawić stację dokującą, kabel ładowania oraz zasilacz na powierzchni koszenia.
- ► Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.
- ► Zabezpieczyć wtyczkę zasilania przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
- ► Wyczyścić wszystkie komponenty.



- ► Zakryć stację dokującą np. wiadrem lub pojemnikiem na zaprawę.



- ► Przymocować wiadro lub pojemnik kotwami do podłoża.

Demontaż stacji dokującej, kabla ładowania i zasilacza

Stację dokującą, kabel ładowania i zasilacz można także zdemontować na czas przechowywania na dostępnym jako osprzęt dodatkowy uchwycie ściennym lub w sytuacji, gdy przykrycie nie jest możliwe.
- ► Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.
- ► Wyczyścić wszystkie komponenty.

- ► Odłączyć kabel ładowania od stacji dokującej oraz zasilacza i zwinąć.
- ► Zdemontować zasilacz i zwinąć kabel zasilający.
- ► Odłączyć linkę ograniczającą i prowadzącą do stacji dokującej.
- ► W celu ochrony przed korozją nasmarować końce linek smarem i zabezpieczyć przed oddziaływaniem warunków atmosferycznych.
- ► Zdemontować stację dokującą.

13 Czyszczenie

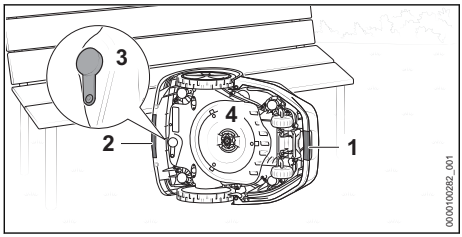
13.1 Czyszczenie robota koszącego

OSTRZEŻENIE

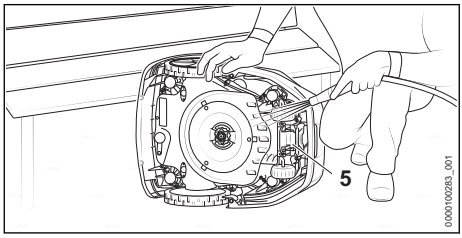
- Krawędzie tnące ostrzy są ostre. Użytkownik może się skaleczyć.
  - ► Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.

Regularnie czyścić robot koszący. Częstotliwość czyszczenia zależy od warunków zastosowania i mogą mieć na nią wpływ wilgotność, rodzaj trawy oraz szybkość wzrostu trawy.

- ► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.



- ► Chwycić robot koszący za przedni (1) i tylny (2) uchwyt.
- ► Ustawić robot koszący na boku i zabezpieczyć przed przewróceniem.
- ► Skontrolować zaślepkę (3) gniazda diagnostycznego pod kątem uszkodzeń i poprawnego osadzenia.
- ► Jeśli tarcza tnąca (4) jest silnie zabrudzona: zdemontować tarczę tnącą (4).



- ► Usunąć zabrudzenia drewnianym prętem lub miękką szczotką. W razie potrzeby użyć środka czyszczącego o neutralnym pH. STIHL zaleca środek STIHL Multiclean.
- ► Luźne zabrudzenia spłukać delikatnym strumieniem wody.
- ► Wyczyścić spód robota koszącego wilgotną szmatką.
- ► Wyczyścić ostrza i tarczę noży.
  Aby zapewnić dobre rezultaty koszenia i niezakłóconą pracę, ostrza muszą się swobodnie poruszać.
- ► Wyczyścić styki ładowania (5) wilgotną szmatką.
- ► Wyczyścić pokrywę i panel obsługi wilgotną szmatką.

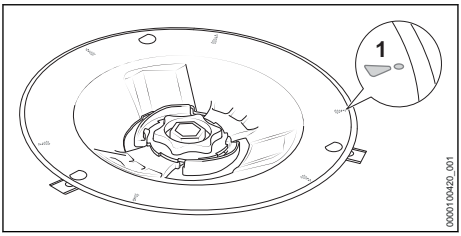
13.2 Czyszczenie stacji dokującej, zasilacza, kabla ładowania i złączy wtykowych

- ► Wyciągnąć wtyczkę zasilacza z gniazdka.
- ► Wyczyścić stację dokującą, zasilacz i kabel ładowania za pomocą wilgotnej szmatki.
  - ► Jeśli zachodzi taka konieczność: mocno przyczepione zabrudzenia usunąć miękką szczotką.
- ► Złącza wtykowe wyczyścić suchą, niepozostawiającą włókien szmatką.
  - ► Jeśli zachodzi taka konieczność: mocno przyczepione zabrudzenia usunąć pędzlem.

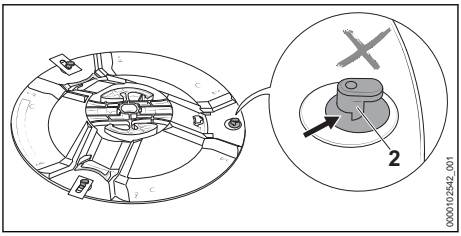
14 Konserwacja i wymiana ostrzy

14.1 Kontrola wzrokowa

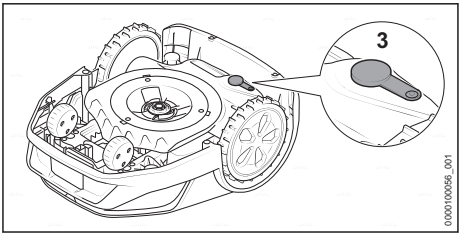
- ► Regularnie kontrolować robot koszący pod kątem:
  - – czystości styków ładowania
  - – uszkodzeń pokrywy i listwy ochronnej
  - – swobodnego obracania się kół
    uszkodzeń, zużycia, pęknięć i swobodnego obracania się ostrzy
    - – Ostrza mogą być zdatne do użycia przez wiele tygodni. Na trwałość ostrzy silny wpływ mają ustawione terminy koszenia, rodzaj trawy i stopień jej wzrostu oraz piasek, gałęzie lub liście na koszonej powierzchni.



– Skontrolować tarczę tnącą pod kątem uszkodzeń i zużycia.
  – Jeśli znaczniki zużycia (1) uległy starciu i powstały otwory, należy wymienić zespół koszący.



– Skontrolować trzpienie L (2) pod kątem uszkodzeń i zużycia.
  – Jeśli trzpienie L (2) uległy zużyciu w ponad połowie, należy wymienić zespół koszący.



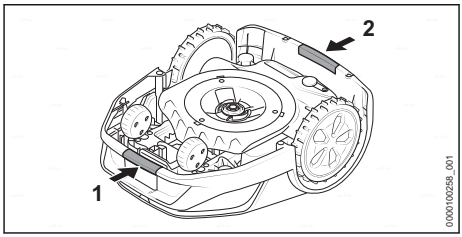
– Skontrolować zaślepkę (3) gniazda diagnostycznego pod kątem uszkodzeń i poprawnego osadzenia.

14.2 Wymiana ostrzy

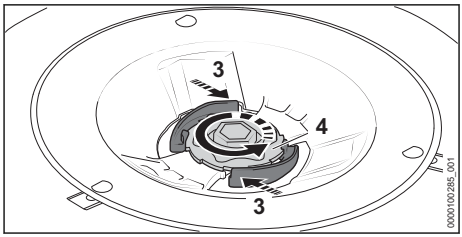
OSTRZEŻENIE

- Krawędzie tnące ostrzy są ostre. Użytkownik może się skaleczyć.
  - ► Nosić rękawice robocze wykonane z wytrzymałych materiałów.

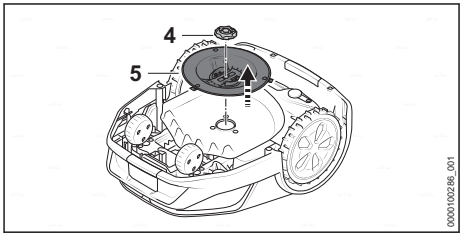
► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.



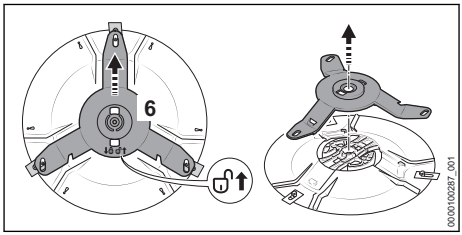
► Chwycić robot koszący za przedni (1) i tylny (2) uchwyt.
► Obrócić robot koszący górą do dołu.



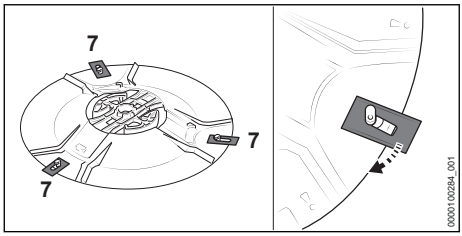
► Wcisnąć i przytrzymać dźwignię (3).
► Nakrętkę (4) obracać w lewo tak długo, aż będzie można ją zdjąć.



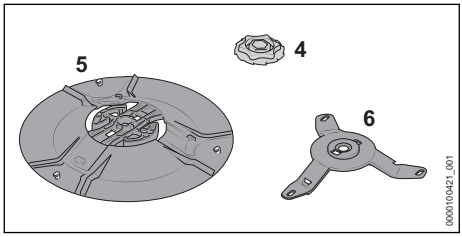
► Zdjąć nakrętkę (4).
► Zdjąć tarczę tnącą (5).



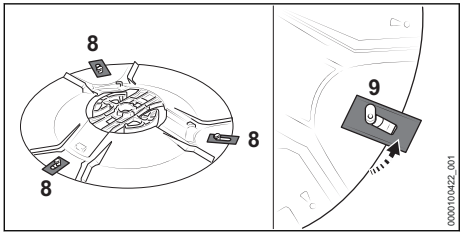
► Przesunąć uchwyt ostrzy (6) w kierunku wskazanym strzałką 🔓.
  Uchwyt ostrzy (6) zostanie odblokowany.
► Zdjąć uchwyt ostrzy (6).



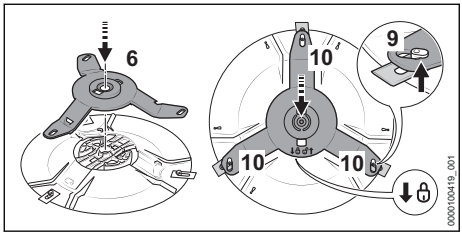
► Wyczepić wszystkie stare ostrza (7).



► Wyczyścić tarczę tnącą (5), uchwyt ostrzy (6) i nakrętkę (4).



► Wczepić nowe ostrza (8). Na jednym trzpieniu L (9) może znaleźć się tylko jedno ostrze. Ustawienie ostrzy jest dowolne. Ostrza mogą się swobodnie poruszać na ostrzach L.



► Nałożyć uchwyt ostrzy (6).
► Przesunąć uchwyt ostrzy (6) w kierunku wskazanym strzałką i upewnić się, że wszystkie trzy ramiona (10) znajdują się pod trzpieniami L (9).
Uchwyt ostrzy (6) jest zablokowany.
► Nałożyć tarczę tnącą (5) na robot koszący.
► Nakręcić nakrętkę (4), obracając ją w prawo.
► Mocno dokręcić nakrętkę (4) zgodnie z ruchem wskazówek zegara.
Będzie słychać dźwięk zablokowania dźwigni (3).

15 Naprawa

15.1 Naprawa robota koszącego, akumulatora, zespołu koszącego, stacji dokującej i zasilacza

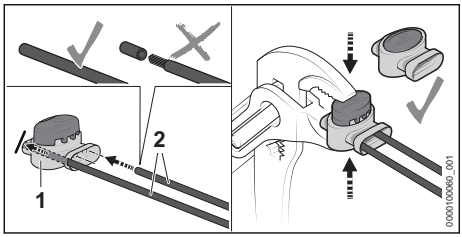
Użytkownik nie może samodzielnie naprawiać robota koszącego, akumulatora, stacji dokującej ani zasilacza.

Uszkodzone lub zużyte ostrza i zespół koszący można wymienić.
► W przypadku uszkodzenia robota koszącego, akumulatora, stacji dokującej, kabla ładowania, zasilacza lub kabla zasilającego: nie wolno ich używać i należy skontaktować się z autoryzowanym dealerem STIHL.
► Jeśli jedno z ostrzy jest uszkodzone lub zużyte:
  ► Zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
  ► Wymienić wszystkie ostrza. Ostrzy nie można ponownie naostrzyć.
► Jeśli tarcza tnąca lub trzpienie L na tarczy tnącej uległy uszkodzeniu lub zużyciu:
  ► zatrzymać robot koszący i aktywować blokadę urządzenia.
  ► Wymienić zespół koszący.
► Jeżeli tabliczki informacyjne są nieczytelne lub uszkodzone: zlecić autoryzowanemu dealerowi STIHL ich wymianę.

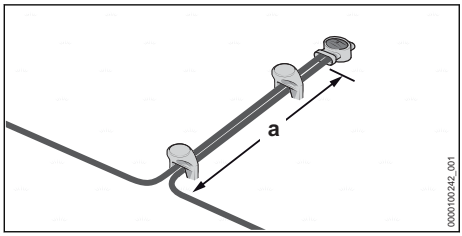
15.2 Przedłużanie lub naprawa linki ograniczającej i linki prowadzącej

Linkę ograniczającą i prowadzącą można przedłużyć lub naprawić, używając łączników linki.

Łączniki linki są wypełnione żelem, co zapobiega przedwczesnemu zużyciu bądź rdzewieniu końców linki.
► Upewnić się, że łączna długość linki ograniczającej nie przekracza 850 m.



- Umieścić końce linki (2) w łączniku linki (1). Nie wolno usuwać izolacji z końcówek linki.
- Łącznik linki (1) ścisnąć szczypcami do oporu.



- Na długości wynoszącej co najmniej a = 5 cm poprowadzić linki ograniczające równolegle do siebie – odcinki linki muszą być ułożone blisko, ale nie mogą się krzyżować.

16 Rozwiązywanie problemów

16.1 Usuwanie usterek robota koszącego

Wystąpienie większości usterek jest sygnalizowane w aplikacji „MY iMOW®“ oraz czerwonym światłem diod na robocie koszącym lub stacji dokującej.

W celu usunięcia usterek:
- Wykonywać instrukcje wyświetlane w aplikacji „MY iMOW®“.

lub
- Nacisnąć przycisk „BLOKADA“ na panelu obsługi i wykonywać usłyszane instrukcje akustyczne.

Usterka	Paski LED robota koszącego lub stacji dokującej	Przyczyna	Sposób usunięcia
Robot koszący przerywa konfigurację funkcji teamu.	Pasek LED miga 2x na czerwono.	Na robocie koszącym zostały już dokonane ustawienia, które wpływają na funkcję teamu.	► Zresetować robot koszący w aplikacji „MY iMOW®” do ustawień standardowych.
		Kolejność konfiguracji funkcji teamu nie zostaje zachowana.	► Zresetować wszystkie roboty koszące w aplikacji „MY iMOW®” do ustawień standardowych. ► Skonfigurować funkcję teamu w kolejności malejącej, 🕮 5.7.2.
		Wystąpiła usterka dotyczącą linki ograniczającej lub prowadzącej.	► Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca nie są uszkodzone. ► Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca są prawidłowo podłączone do stacji dokującej, 🕮 5.6.1. ► Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca są prawidłowo podłączone do łącznika linki, 🕮 5.5.1.
		Zabezpieczenie robota koszącego	► Aktywować zabezpieczenie kodem PIN w aplikacji „MY iMOW®”.

Usterka	Paski LED robota koszącego lub stacji dokującej	Przyczyna	Sposób usunięcia
		kodem PIN jest aktywowane.	
Robot koszący zatrzymuje się podczas jazdy powrotnej do stacji dokującej.		Akumulator jest rozładowany.	► Upewnić się, że długość linki ograniczającej nie przekracza dozwolonego maksimum, 🕮 17.1. ► Zoptymalizować ułożenie linki prowadzącej. ► Ułożyć na koszonej powierzchni dodatkową linkę prowadzącą. ► Zanieść robot koszący do stacji dokującej w celu naładowania. ► Jeśli koszona powierzchnia jest pochyła, najlepiej aby stacja dokująca została ustawiona w dolnej części pochyłości.
Robot koszący nie rozpoczyna koszenia, jak oczekiwano.	Paski LED świecą na niebiesko.	Robot koszący przeprowadza restart.	► Zaczekać na zakończenie restartu. Po wykonaniu restartu robot automatycznie rozpocznie koszenie.
	Paski LED świecą na czerwono. Dioda stacji dokującej świeci na czerwono.	Wystąpiła usterka dotyczącą linki ograniczającej lub prowadzącej.	► Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca nie są uszkodzone. ► Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca są prawidłowo podłączone do stacji dokującej. ► Upewnić się, że linka ograniczająca i prowadząca są prawidłowo podłączone do łącznika linki. ► Wykonywać instrukcje wyświetlane w aplikacji „MY iMOW®“.
Robot koszący nie jest ładowany.	Paski LED świecą na czerwono. Dioda stacji dokującej świeci na czerwono.	Występuje usterka dotycząca robota koszącego, akumulatora, zasilacza lub stacji dokującej.	► Upewnić się, że styki ładowania w stacji dokującej i robocie koszącym są czyste. ► Wykonywać instrukcje wyświetlane w aplikacji „MY iMOW®“. ► Jeśli usterka nadal występuje: Nie kontynuować prób ładowania robota, wyjąć wtyczkę przewodu zasilającego z gniazdka i skontaktować się z dealerem STIHL.

17 Dane techniczne

17.1 Robot koszący STIHL iMOW® 7.0 PRO

Dane techniczne

– Szerokość koszenia: 28 cm
– Wysokość koszenia – ustawiana elektrycznie: od 20 mm do 60 mm
– Prędkość obrotowa tarczy tnącej: 2400 obr./min
– Prędkość podczas koszenia: 0,5 m/s
– Wymiary:
  – Wysokość: 291 mm
  – Szerokość: 525 mm
  – Długość: 705 mm
– Masa: 16 kg
– Klasa ochronności: III
– Stopień ochrony: IP56
– Maksymalna powierzchnia koszenia (pojedynczy robot koszący): 5000 m²
– Maksymalna powierzchnia koszenia (team złożony z 2 robotów koszących): 5500 m²
– Maksymalna powierzchnia koszenia (team złożony z 3 robotów koszących): 8000 m²
– Czas aktywności 1000 m² (pojedynczy robot koszący na tydzień) [24]: 20 h
– Maksymalna długość linki ograniczającej przy powierzchni koszenia ≤ 5000 m²: 850 m
– Maksymalna długość linki ograniczającej przy powierzchni koszenia ≥ 5000 m²: 460 m

[24] W warunkach idealnych (niewielka liczba przeszkód, prosta geometria ogrodu oraz niewielkie pochyłości terenu, umiarkowany wzrost trawy)

– Maksymalne nachylenie terenu: 45%

Bluetooth®
– Transmisja danych: Bluetooth® 5.1. Urządzenie przenośne musi być kompatybilne z Bluetooth® Low Energy 5.0 i obsługiwać Generic Access Profile (GAP).
– Pasmo częstotliwości: ISM 2,4 GHz
– Maksymalna moc wypromieniowana: 1 mW
– Zasięg sygnału: ok. 10 m. Siła sygnału zależy od warunków otoczenia i urządzenia przenośnego. Zasięg może się znacznie różnić w zależności od warunków zewnętrznych, w tym od zastosowanego odbiornika. W zamkniętych pomieszczeniach i z powodu metalowych barier (takich jak np. ściany, regały, walizki) zasięg może być znacznie mniejszy.
– Wymagania dla systemu operacyjnego urządzenia przenośnego: patrz info.myimow.stihl.com

Sieć bezprzewodowa (WLAN)
– Standard sieci: IEEE 802.11b/g/n
– Pasmo częstotliwości: 2,4 GHz
– Maksymalna moc nadawania: 100 mW

Połączenie komórkowe
– Format karty SIM: eSIM
– Pasma częstotliwości
  – LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  – UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  – GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
– Maksymalna moc wypromieniowana: 2 W
– Średni miesięczny transfer danych: patrz FAQ na stronie support.stihl.com

Parametry sieci
Komunikacja z platformami IoT STIHL
– Interfejs: sieć bezprzewodowa (WLAN), połączenie przez sieć komórkową
– Protokół i port: MQTT przez TCP (8883)
Konfiguracja sieci
– Interfejs: sieć bezprzewodowa (WLAN), połączenie przez sieć komórkową
– Protokół i port: DHCP/DHCPv6 przez UDP (68/546)
Komunikacja z aplikacją „MY iMOW®"
– Interfejs: Bluetooth® Low Energy
– Protokół i port: własny przez GATT
Synchronizacja czasu
– Interfejs: sieć bezprzewodowa (WLAN), połączenie przez sieć komórkową
– Protokół i port: NTP przez TCP/UDP (123)
Rozdzielczość nazw domeny i adresów
– Interfejs: sieć bezprzewodowa (WLAN), połączenie przez sieć komórkową
– Protokół i port: DNS przez TCP/UDP (53)
Aktualizacja OTA, kontrola statusu online robota koszącego, komunikacja z platformami IoT STIHL
– Interfejs: sieć bezprzewodowa (WLAN), połączenie przez sieć komórkową
– Protokół i port: HTTP/HTTPS przez TCP (80/443)

Dane z czujników
Odbiornik danych położenia/czujnik GNSS
– Dane dotyczące lokalizacji (długość, szerokość, wysokość)

17.2 Ostrza
– Liczba ostrzy: 3

17.3 Akumulator STIHL AAI

Akumulator jest wbudowany w robot, a jego demontaż może przeprowadzać wyłącznie dealer STIHL.
– Rodzaj akumulatora: litowo-jonowy
– Napięcie: 36 V
– Pojemność w Ah: patrz tabliczka znamionowa
– Pojemność w Wh: patrz tabliczka znamionowa
– Masa w kg: patrz tabliczka znamionowa

17.4 Stacja dokująca i zasilacz

Stacja dokująca
– Klasa ochronności: III
– Stopień ochrony: IPX5
– Masa: 4,0 kg
– Linka ograniczająca i linka prowadząca
  – Napięcie: 42 V DC
  – Zakres częstotliwości: do 1,4 kHZ do 20 kHz

Zasilacz
– Wersje dostosowane do wymogów poszczególnych rynków:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Masa: 2,0 kg
– Napięcie znamionowe: patrz tabliczka znamionowa
– Częstotliwość: patrz tabliczka znamionowa
– Moc znamionowa: patrz tabliczka znamionowa
– Prąd ładowania: patrz tabliczka znamionowa
– Klasa ochronności: II
– Stopień ochrony: IP 67

17.5 Przedłużacze

W przypadku korzystania z przedłużacza przekrój ich żył w zależności od napięcia i długości przedłużacza musi wynosić:

Jeśli napięcie znamionowe na tabliczce znamionowej wynosi 220 V do 240 V:
– Długość kabla do 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– Długość kabla 20 m do 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Jeśli napięcie znamionowe na tabliczce znamionowej wynosi 100 V do 127 V:
– Długość kabla do 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– Długość kabla 10 m do 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Zakresy temperatury

⚠ OSTRZEŻENIE

- Akumulator robota koszącego nie jest całkowicie odporny na wszystkie czynniki otoczenia. Pod wpływem niektórych zjawisk lub czynników może dojść do jego pożaru lub wybuchu. Może dojść do poważnych obrażeń lub szkód materialnych.
  - ► Nie ładować akumulatora w temperaturze poniżej 5°C ani powyżej 40°C.
  - ► Nie używać robota koszącego w temperaturze poniżej 5°C ani powyżej 40°C.
  - ► Nie używać stacji dokującej ani zasilacza w temperaturze poniżej 5°C ani powyżej 40°C.
  - ► Nie przechowywać robota koszącego w temperaturze poniżej 0°C ani powyżej 40°C.
  - ► Nie przechowywać stacji dokującej ani zasilacza w temperaturze poniżej -20°C ani powyżej +60°C.

17.7 Zalecane zakresy temperatury

Dla uzyskania optymalnej sprawności akumulatora w robocie koszącym, stacji dokującej oraz zasilacza nie przekraczać następujących zakresów temperatury:
– Ładowanie: od +5°C do +40°C
– Użytkowanie: od +5°C do +40°C
– Przechowywanie robota koszącego: od 0°C do +40°C
– Przechowywanie stacji dokującej i zasilacza: od -20°C do +60°C

Jeśli akumulator będzie ładowany, użytkowany lub przechowywany poza zalecanym zakresem temperatury, jego sprawność może się zmniejszyć.

17.8 Poziomy hałasu

Wartość korekcji poziomu mocy akustycznej wynosi 2 dB(A).
– Zmierzony poziom mocy akustycznej zgodnie z dyrektywą 2000/14 WE: 59 dB(A).
– Gwar. poziom mocy akustycznej zgodnie z dyrektywą 2000/14 WE: 61 dB(A).

17.9 REACH

Rozporządzenie REACH jest unijnym rozporządzeniem w sprawie rejestracji, oceny, udzielania zezwoleń i stosowanych ograniczeń w zakresie chemikaliów.

Informacje dotyczące zgodności z rozporządzeniem REACH znajdują się pod adresem: www.stihl.com/reach .

18 Części zamienne i akcesoria

18.1 Części zamienne i akcesoria

STIHL Symbole te oznaczają oryginalne części zamienne i akcesoria marki STIHL.

Firma STIHL zaleca używanie oryginalnych części zamiennych i akcesoriów STIHL.

Mimo nieustannej obserwacji rynku firma STIHL nie jest w stanie ocenić niezawodności, bezpieczeństwa i przydatności części zamiennych i akcesoriów innych producentów i dlatego nie może ręczyć za ich używanie.

Oryginalne części zamienne i akcesoria STIHL można nabyć u dealerów STIHL.

19 Wyłączenie z eksploatacji i utylizacja

19.1 Wycofywanie robota koszącego z eksploatacji

Robot koszący jest połączony z osobistym kontem STIHL, z mobilnymi urządzeniami końcowymi oraz z prywatną siecią bezprzewodową (WLAN). Ze względów bezpieczeństwa należy rozłączyć wszystkie połączenia i usunąć dane osobowe przed utylizacją, sprzedażą lub pożyczeniem robota koszącego.
► Zresetować robota koszącego do ustawień fabrycznych za pomocą aplikacji „MY iMOW®”. Spowoduje to usunięcie haseł i połączonych urządzeń.
► Usunąć robota koszącego z konta użytkownika za pośrednictwem aplikacji „MY iMOW®”.

19.2 Utylizacja robota koszącego

Informacje na temat utylizacji są dostępne w lokalnym urzędzie lub u dealera marki STIHL.

Nieprawidłowa utylizacja może powodować szkody na zdrowiu i obciążyć środowisko.

Robot koszący posiada wbudowany akumulator, który należy utylizować odrębnie.

- ► Robot koszący należy przekazać dealerowi STIHL w celu utylizacji.
  Dealer STIHL zapewni odrębną utylizację wbudowanego akumulatora i robota koszącego.
- ► Produkty STIHL i ich opakowania zgodnie z lokalnymi przepisami oddać do właściwego miejsca zbiórki w celu recyklingu.
- ► Nie wyrzucać do zwykłego pojemnika na odpady komunalne.

20 Deklaracja zgodności UE

20.1 Robot koszący STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Niemcy

oświadcza na własną odpowiedzialność, że
– Urządzenie: robot koszący
– Producent: STIHL
– Typ: iMOW® 7.0 PRO
– Nr identyfikacji serii: IA01

oraz
– Urządzenie: stacja dokująca
– Producent: STIHL
– Typ: stacja dokująca
– Nr identyfikacji serii: IA01

spełnia odnośne wymagania dyrektyw 2006/42/WE, 2011/65/EU, 2006/66/WE, 2014/53/EU oraz zostało skonstruowane i wyprodukowane zgodnie z następującymi normami w wersjach obowiązujących w dniu produkcji:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Jednostka notyfikowana: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, nr 0366 przeprowadziła badanie zgodności zgodnie z załącznikiem III moduł B dyrektywy 2014/53/UE i wydała certyfikat badania typu UE o numerze 40055521.

Dokumentacja techniczna jest przechowywana w dziale certyfikacji produktów firmy ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Rok produkcji, kraj produkcji oraz numer seryjny są podane na robocie koszącym.

Waiblingen, 16.02.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

z up.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 Deklaracja zgodności UKCA

21.1 Robot koszący STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Niemcy

oświadcza na własną odpowiedzialność, że
– Urządzenie: robot koszący
– Producent: STIHL
– Typ: iMOW® 7.0 PRO
– Nr identyfikacji serii: IA01

oraz
– Urządzenie: stacja dokująca
– Producent: STIHL
– Typ: stacja dokująca
– Nr identyfikacji serii: IA01

spełnia odnośne wymagania brytyjskich rozporządzeń The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Secu-

rity and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 oraz zostało skonstruowane i wyprodukowane zgodnie z następującymi normami w wersjach obowiązujących w dniu produkcji:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Czas na przeprowadzenie aktualizacji bezpieczeństwa wynosi 24 miesiące.

Dokumentacja techniczna jest przechowywana w firmie ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Rok produkcji, kraj produkcji oraz numer seryjny są podane na robocie koszącym.

Waiblingen, 29.04.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

z up.

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Adresy

www.stihl.com

23 Oprogramowanie Open Source

23.1 Oprogramowanie Open Source

Opisywany produkt zawiera chronione prawem autorskim oprogramowanie open source, które zostało udostępnione przez swoich twórców na określonych warunkach licencyjnych, m.in. w ramach licencji „GNU General Public License“ (GPL), „GNU Lesser General Public License“ (LGPL), „Apache License“ bądź podobnych. Jeśli niniejsza instrukcja obsługi zawiera informacje o prawach autorskich, warunki korzystania lub postanowienia licencyjne, które są sprzeczne z obowiązującą licencją open source, nie mają one zastosowania. Korzystanie i rozpowszechnianie zawartego oprogramowania open source podlega wyłącznie warunkom danej licencji open source. Jeśli dana licencja zezwala na dostęp do kodu źródłowego wybranego oprogramowania oraz ew. innych danych, można uzyskać je od nas przez okres trzech lat od ostatniej dostawy produktu, a jeśli wymagają tego warunki licencji – także później, o ile nadal będziemy oferować wsparcie posprzedażowe dla tego produktu. Aby uzyskać pełny kod źródłowy, należy wysłać zapytanie zawierające nazwę produktu, numer seryjny oraz numer wersji danego oprogramowania na adres: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Zastrzegamy sobie prawo do naliczenia opłaty za nośnik i koszty przesyłki. Więcej informacji można znaleźć na stronie: opensource.stihl.com

Съдържание

1 Предговор....740
2 Информация относно настоящото Ръководството за употреба....740
3 Преглед на съдържанието....741
4 Указания за безопасност....743
5 Използване на косачката-робот в Team 753
6 Използване на косачката-робот като отделен уред....767
7 Свързване на безжичен интерфейс Bluetooth....790
8 Светлинна мостра на косачката-робот и на докинг станцията....791
9 Управление и настройка на косачката-робот....792
10 Спиране на косачката-робот и активиране на блокировката на уреда 794
11 Транспортиране....794
12 Съхранение....794
13 Почистване....796
14 Поддръжка и смяна на ножчетата....797
15 Ремонт....798
16 Отстраняване на неизправности....799
17 Технически данни....801
18 Резервни части и принадлежности....803
19 Извеждане от експлоатация и изхвърляне....803
20 Декларация на ЕС (EU) за съответствие 804
21 Декларация за съответствие UKCA....804
22 Адреси....805

Превод на оригинала на Ръководството за употреба 0000011041_006_BG

Напечатано на хартия, избелена без употребата на хлор. Хартията е рециклируема.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025 0458-036-9801-A. VA3.A25.

23 Софтуер с отворен код..... 805

1 Предговор

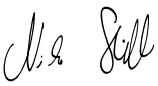
Уважаеми клиенти,

Радваме се, че сте избрали изделие на фирма STIHL. Ние разработваме и произвеждаме продукти с най-високо качество в съответствие с изискванията на нашите клиенти. Така се създават продукти, които се отличават с висока надеждност дори при изключително високо натоварване.

STIHL също така държи на най-високото ниво в обслужването. Сътрудниците в специализираните ни търговски обекти са готови да ви дадат компетентна консултация и съвети, както и да поемат комплексно техническо обслужване на закупените от Вас апарати.

STIHL е категоричен привърженик на устойчивото и отговорно отношение към природата. Настоящото ръководство за употреба следва да Ви подпомогне в продължителното, сигурно и екологично използване на Вашия продукт на STIHL.

Благодарим Ви за доверието и Ви пожелаваме удоволствие от употребата на изделието от фирма STIHL.



Dr. Nikolas Stihl

ВАЖНО! ПРОЧЕТЕТЕ ПРЕДИ УПОТРЕБА – И СЪХРАНЯВАЙТЕ.

2 Информация относно настоящото Ръководството за употреба

2.1 Действащи документи

Валидни са местните предписания за безопасност.

- ► Допълнително към настоящото ръководство за употреба да се прочетат, разберат и съхраняват следните документи:
  - – Информация за безопасност за акумулаторните батерии и изделията с вградена акумулаторна батерия на STIHL: www.stihl.com/safety-data-sheets

Допълнителна информация за косачките роботи на STIHL, съвместимите принадлежности и ЧЗВ можете да намерите на support.stihl.com, info.myimow.stihl.com или в специализиран търгоовски обект на STIHL.

Знакът дума Bluetooth® символите (логата) Bluetooth® са регистрирани търговски марки, собственост на Bluetooth SIG, Inc. Всяко използване на този знак/символ от STIHL става с лиценз.

Косачката робот е оборудвана с безжичен интерфейс Bluetooth®, интерфейс за безжична мрежа и интерфейс за мобилна комуникация. Местните ограничения за експлоатация (например в самолети или болници) трябва да бъдат съблюдавани.

2.2 Обозначение на предупредителни указания, които се срещат в текста

⚠ ОПАСНОСТ

- Това указание предупреждава за опасностите, които могат да доведат до тежки наранявания или до смърт.
  - ► Посочените мерки ще помогнат за предотвратяването на тежки наранявания или смърт.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Това указание предупреждава за опасностите, които могат да доведат до тежки наранявания или до **смърт**.
  - ► Посочените мерки ще помогнат за предотвратяването на тежки наранявания или смърт.

УКАЗАНИЕ

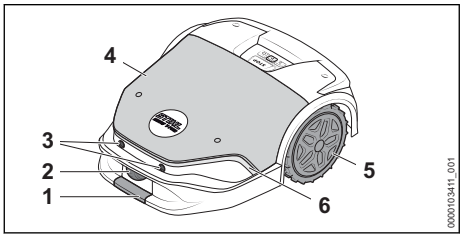
- Това указание предупреждава за опасности, които могат да доведат до материални щети.
  - ► Посочените мерки ще помогнат за предотвратяването на материални щети.

2.3 Символи в текста

Този символ насочва към глава от настоящото ръководството за употреба.

3 Преглед на съдържанието

3.1 Косачка-робот



1 Предно място за хващане
Косачката-робот може да се повдига и транспортира чрез едновременно захващане на предните и задните места на захващане.

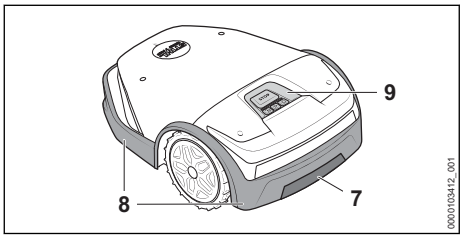
2 Контакти за зареждане
Контактите за зареждане свързват косачката-робот докинг станцията.

3 Ултразвукови сензори
Ултразвуковите сензори откриват препятствия.

4 Капак
Капакът е на пружини, а сензор за удар открива препятствията в площта за косене.

5 Задвижващи колела
Задвижващите колела задвижват косачката-робот.

6 Светлинна лента
Светлинната лента показва статуса на косачката-робот.

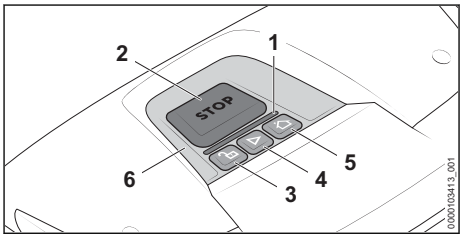


7 Задно място за хващане
Косачката-робот може да се повдига и транспортира чрез едновременно захващане на предните и задните места на захващане.

8 Защитна лайстна
Защитната лайстна зашитава ползвателя от изхвърчащи нагоре предмети и я предпазва ор контакт с ножчетата.

9 Команден панел
Командният панел съдържа бутони и сензор за дъжд.

3.2 Команден панел



1 Светлинна лента
Светлинната лента показва статуса на косачката-робот и сигнализира коя клавишна комбинация трябва да се натисне за конкретно действие.

2 Бутон „СТОП“
Бутонът спира косачката-робот и косачния механизъм. Бутонът служи и за активиране на блокировката на уреда.

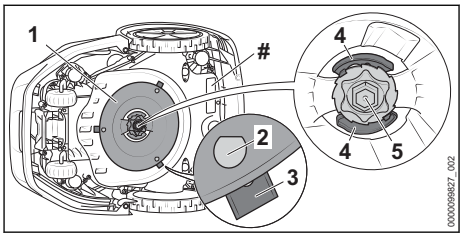
3 Бутон „КАТИНАР“
Бутонът отключва косачката-робот заедно с показана клавишна комбинация.

4 Бутон „СТАРТ“
Бутонът стартира режимът на косене.

5 Бутон „ВКЪЩИ“
Бутонът позволява на косачката-робот да се върне обратно в докинг станцията или отменя текущата задача за косене, когато косачката-робот е в докинг станцията.

6 Сензор за дъжд
Сензорът за дъжд реагира на влага. В зависимост от настройката, косачката-робот може да вземе предвид метеорологичните условия в своя план за косене.

3.3 Косачен механизъм



1 Режещ диск
Ножодържачът служи за закрепване на ножчетата.

2 L-образни болтове
L-образните болтове служат за окачване на ножчетата.

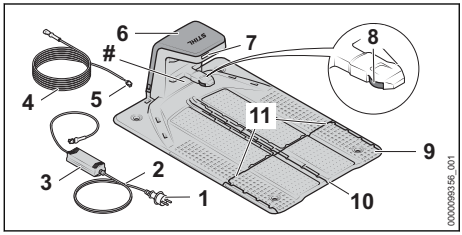
3 Ножчета
Ножчетата косят тревата.

4 Лост
Лостът осигурява гайката.

5 Гайка
Гайката закрепва режещият диск.

 # Табелка с техническите данни с машинния номер

3.4 Докинг станция и захранващ блок



1 Щепсел
Щепселът свързва захранващия кабел с контакта.

2 Съединителен кабел
Съединителният кабел свързва захранващия блок с щепсела.

3 Захранващ блок
Захранващият блок захранва докинг станцията с енергия.

4 Кабел за зареждане
Кабелът за зареждане свързва захранващия блок с докинг станцията.

5 Щепсел
Щепселът свързва кабела за зареждане с докинг станцията.

6 Капак
Капакът покрива докинг станцията и защитава вътрешната електроника.

7 Светодиод
Светодиодът показва статуса на докинг станцията.

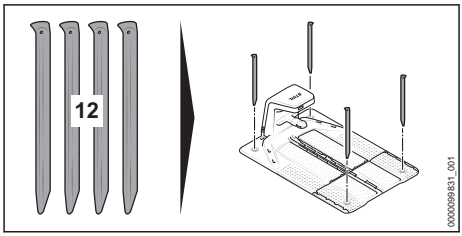
8 Контакти за зареждане
Контактите за зареждане свързват докинг-станцията с косачката-робот.

9 Подова плоча
Подовата плоча е основата на докинг станцията.

10 Кабелен канал
Направляващото вече се полага в централния кабелен канал.

11 Кабелен канал
Ограничителният кабел се полага във външните кабелни канали.

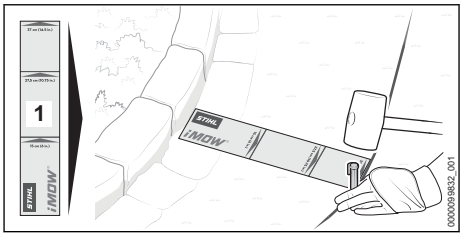
 # Табелка с техническите данни с машинния номер



12 Пирон за земя
Четирите пирона за земя закрепват докинг станцията към земята.

3.5 IMOW® Ruler и комплект за инсталация

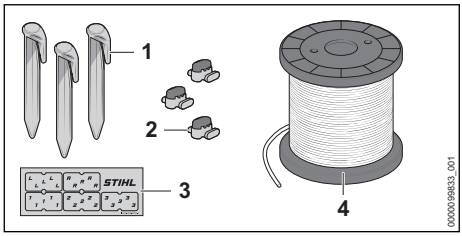
iMOW® Ruler



1 IMOW® Ruler
Ruler улеснява полагането на кабелите и служи за спазването на правилното разстояние.

Комплект за инсталация

За пускането в експлоатация на косачката-робот е необходим комплект за инсталация, който не е включен в обхвата на доставката на косачката-робот. Подходящи комплекти за инсталация се предлагат като аксесоари за различни по големина градини.



1 **Фиксиращ щифт**
Фиксиращият пирон закрепва ограничителния и направляващото въже към земята.

2 **Съединител за кабел**
Съединителят за кабел свързва краищата на кабела заедно.

3 **Кабелни маркери**
Кабелните маркери служат за обозначаване на краищата на кабела вътре в докинг станцията. Те улесняват разпределението на краищата на кабелите при свързване към правилната клема.

4 **Телена ролка**
Телената ролка е необходима за полагане на ограничителния кабел и направляващото въже.

3.6 Символи

Символите могат да са върху косачката-робот, докинг станцията, захранващия блок или вградения акумулатор и означават следното:

Този символ показва диаметъра на режещия диск.

При смяна на ножчетата този символ показва посоката за отключване на ножодържача.

При смяна на ножчетата този символ показва посоката за заключване на ножодържача.

Клас на защита 2, двойно изолиран.

Не изхвърляйте изделието заедно с битовите отпадъци.

Посоченото в непосредствена близост до символа показва енергийното съдържание на акумулаторната батерия според спецификацията на производителя на клетката. Наличното за приложение енергийно съдържание е по-ниско.

1 светодиод свети в червено. Акумулаторната батерия е силно загряла или силно се е охладила.

4 светодиода мигат в червено. В акумулаторната батерия има неизправност.

4 Указания за безопасност

4.1 Предупредителни символи

Предупредителните символи върху косачката-робот, докинг станцията, захранващия блок или вградения акумулатор означават следното:

Да се спазват указанията за безопасност и мерките, свързани с тях.

Прочетете, разберете и съхранявайте настоящото ръководство за употреба.

Да се обърне внимание върху указанията за безопасност, отнасящи се до изхвърчащите нагоре предмети и мерките срещу тях.

Да се спазва безопасно разстояние.

Не докосвайте въртящия се режещ диск с ножчета.

Не се качвайте и не сядайте върху косачката-робот.

Спрете косачката-робот и активирайте блокировката на уреда по време на транспортиране, съхранение, почистване, поддръжка, ремонт или в случай на променено или необичайно поведение.

Дръжте децата далеч от косачката-робот и площта за косене.

Дръжте животните далеч от косачката-робот и площта за косене.

Не потапяйте акумулаторните батерии в течности.

Пазете акумулаторната батерия от горещина и огън.

4.2 Употреба по предназначение

Косачката-робот STIHL iMOW® 7.0 PRO служи за косене и мулчиране на трева.

Докинг станцията STIHL и доставеният захранващ блок DM210X-420X зареждат косачката-робот STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Косачката робот, докинг станцията и захранващият блок могат да се използват при дъжд.

Косачката-робот се захранва с енергия от акумулаторна батерия STIHL AAI. Акумулаторната батерия е вградена в косачката-робот и може да се демонтира само от специализиран търговски обект на STIHL.

Косачката-робот може да се конфигурира и управлява чрез приложението „MY iMOW®“ или STIHL connected Portal. Обхватът на функциите е частично ограничен в сравнение STIHL connected Portal в сравнение с приложението „MY iMOW®.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Докинг станциите, захранващите блокове и акумулаторните батерии, които не са одобрени от STIHL за косачката-робот, могат да предизвикат пожар и експлозия. Може да се стигне до сериозни наранявания или смърт на хора, както и до материални щети.
  - ► Използвайте косачката робот с вградена акумулаторна батерия STIHL AAI.
  - ► Зареждайте косачката робот STIHL iMOW® 7.0 PRO с докинг станцията STIHL и захранващ блок STIHL DM210X-420X.
- Ако косачката робот, акумулаторната батерия, докинг станцията или захранващият блок не се използват по предназначение, може да се стигне до тежки наранявания или смърт на хора, както и до възникване на материални щети.
  - ► Използвайте косачката робот, докинг станцията и захранващия блок така, както е описано в това ръководство за употреба.

4.3 Изисквания към ползвателя

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Ползвателите, които не са инструктирани предварително, не са в състояние да разпознаят или оценят опасностите, свързани с косачката-робот, докинг станцията или захранващия блок. Ползвателят или други хора могат да получат тежки или смъртоносни наранявания.

  - ► Прочетете, разберете и съхранявайте настоящото ръководство за употреба.
- ► Ако косачката-робот, докинг станцията или захранващият блок ще се дават на друг ползвател: даму се предаде също и ръководството за употреба.
- ► Уверете се, че ползвателят удовлетворява следните изисквания:
  - – Ползвателят е отпочинал.
  - – Ползвателят физически, сетивно и умствено е способен да обслужва и управлява косачката-робот, докинг станцията и захранващия блок. В случай че ползвателят физически, сетивно или умствено е ограничен да го направи, той може да работи с косачката-робот само под надзора или ръководството на отговорно лице. Това включва също и всички работи със и по косачката-робот, докинг станцията, захранващия блок, кабела за зареждане, направляващото въже и ограничителния кабел.
  - – Ползвателят може да разпознае и оцени опасностите, свързани с косачката-робот, докинг станцията и захранващия блок.
  - – Ползвателят е пълнолетно лице или се обучава професионално в съответствие с националните разпоредби под надзора на друго лице.
  - – Ползвателят трябва да е инструктиран от специализиран търговски обект на STIHL или друго компетентно лице, преди да пристъки пум работа с косачката-робот, докинг станцията или захранващия блок за първи път.
  - – Ползвателят не бива да работи с уреда когато се намира под въздействие на алкохол, медикаменти или наркотици.
  - – При инсталацията, управлението, почистването, поддръжката и транспортиранеро на косачката-робот пазете равновесие, заемайте сигурна и стабилна стойка и не бягайте.
  - – Понятията „работа“, „приложение“ и „използване“ включват всички работи по косачката-робот, докинг станцията, захранващи блок, кабела за зареждане, направляващото въже и

ограничителния кабел, както и по всички принадлежности на iMOW®.
- ► При съмнения се обърнете към специализиран търговски обект на STIHL.

4.4 Облекло и екипировка

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- По време на полагането на ограничителния кабел и на направляващото въже и при закрепване на докинг станцията предмети могат да бъдат изхвърлени нагоре с висока скорост при забиване в земята на фиксиращите пирони или фиксиращите куки. Ползвателят може да бъде наранен.
  - ► Носете плътно прилягащи предпазни очила. Подходящи предпазни очила са тези, които са минали проверка по стандарт EN 166 или по националните нормативи и със съответна маркировка се предлагат в търговската мрежа.
  - ► Носете работни ръкавици от устойчив материал.
- По време на режима на косене предмети могат да бъдат изхвърлени нагоре с висока скорост. Ползвателят може да бъде наранен.
  - ► Ако време на косене трябва да влезете в площта за косене:
    - – Носете дълъг панталон от устойчив материал.
    - – Носете здрави затворени обувки с подметки с грайфери.
- Неподходящото облекло може да се захване в дървото, гъсталака или косачката-робот. Ползватели без подходящо облекло могат да получат тежки наранявания.
  - ► Носете плътно прилягащо облекло.
  - ► Не носете шалове и бижута.
- По време на почистване, поддръжка или транспорт, ползвателят може да влезе в контакт с ножчетата. Ползвателят може да бъде наранен.
  - ► Носете работни ръкавици от устойчив материал.
- Ако ползвателят носи неподходящи обувки, той може да се подхлъзне. Ползвателят може да бъде наранен.
  - ► Ако по време на косенето трябва да влезете в площта за косене: носете здрави затворени обувки с подметки с грайфери.

4.5 Работен участък и неговата околност

4.5.1 Косачка-робот и площ за косене

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Външни хора, деца и животни не могат да разпознават и оценяват опасности, свързани с работата на косачката-робот и опасностите от евентуално изхвърчащи предмети. Външни лица, деца и животни могат да получат тежки наранявания и да бъдат причинени материални щети.

  - ► По време на режима на косене дръжте външните лица, децата и животните далеч от площта за косене.
  - ► Ако косачката-робот се използва на обществено достъпни площи: оградете площта за косене и поставете табелка с предупредителен текст „Предупреждение! Автоматична косачка за трева! Дръжте децата и животните далеч и ги наблюдавайте!“ . Спазвайте местните разпоредби.
  - ► Уверете се, че деца не могат да играят с косачката-робот.
  - ► С помощта на ограничителния кабел дефинирайте площта за косене така, както е описано в това ръководство за употреба. С ограничителния кабел ограничете определените площи, през които косачката-робот не трябва да преминава или да коси, от площта за косене.
  - ► Не работете с косачката-робот върху трошен камък или чакъл.
- Хората могат да се спънат в ограничителния кабел, направляващото въже или фиксиращите пирони. Хората могат да бъдат наранени или да възникнат материални щети.
  - ► Положете ограничителния кабел и направляващото въже плоско по земята или ги положете в земята с машина за полагане на кабели.
  - ► Забийте фиксиращите пирони докрай в земята.
- Ако работите с градински уред или с градински инструмент в площта за косене, инструментът може да удари и да повреди ограничителния кабел, направляващото въже или фиксиращите пирони. Предмети могат да бъдат изхвърлени нагоре с висока скорост. Хората могат да бъдат наранени или да възникнат материални щети.

- ► В зоната на ограничителния кабел или на направляващото въже не работете с градински уред или градински инструмент.

- Електрическите компоненти на косачката-робот могат да произвеждат искри. В лесно запалима или експлозивна среда искрите могат да предизвикат пожар или експлозия. Може да се стигне до сериозни наранявания или смърт на хора, както и до материални щети.
  - ► С косачката-робот да не се работи в лесно възпламенима или експлозивна среда.
- В резултат на буря косачката-робот може да се повреди или върху площта за косене може да има предмети. Косачката-робот може да не е в безопасно състояние и по време на косенето предмети могат да бъдат изхвърлени нагоре с висока скорост. Може да се стигне до сериозни наранявания или смърт на хора, както и до материални щети.
  - ► След буря проверете безопасността на косачката-робот.
  - ► Проверете състоянието на косачната площ, оттсранете предметите от косачната площ.

4.5.2 Акумулаторна батерия

Акумулаторната батерия е вградена в косачката-робот и може да се демонтира само от специализиран търговски обект на STIHL.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Външните лица, децата и животните не могат да разпознават и оценяват опасностите, свързани с акумулатораната батерия. Външните лица, децата и животните могат да получат тежки наранявания.
  - ► Дръжте далеч външни лица, деца и животни.
  - ► Не оставяйте акумулаторната батерия без надзор.
  - ► Уверете се, че деца не могат да играят с акумулаторната батерия.
- Акумулаторната батерия не е защитена срещу всички въздействия на околната среда. Ако акумулаторната батерия е изложена на неподходящи въздействия на околната среда, тя може да се запали, да експлодира или да се повреди непоправимо. В резултат от това може да се стигне до тежки наранявания на хора и възникване на материални щети.

- ► Пазете акумулаторната батерия от горещина и огън.
- ► Не хвърляйте ножицата в огън.

- ► Не зареждайте, използвайте и съхранявайте акумулаторната батерия извън посочените температурни граници 🕮 17.6.

- ► Не потапяйте акумулаторните батерии в течности.

- ► Дръжте акумулаторната батерия далеч от малки метални части.
- ► Не излагайте акумулаторната батерия на високо налягане.
- ► Не излагайте акумулаторната батерия на микровълни.
- ► Защитете акумулаторната батерия от химикали и соли.

4.5.3 Докинг станция и захранващ блок

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Външни лица, деца и животни не могат да разпознаят и оценят опасностите, свързани с докинг станцията, захранващия блок и електрическия ток. Може да се стигне до серизони наранявания или смърт на случайни минувачи, деца и животни.
  - ► Дръжте далеч външни хора, деца и домашни любимци.
  - ► Уверете се, че децата не могат да играят с докинг станцията или захранващия блок.
- Докинг станцията и захранващия блок не са защитени срещу всички въздействия на околната среда. Ако докинг станцията или захранващият блок са изложени на определени въздействия на околната среда, докинг станцията или захранващият блок може да се запалят или експлодират. Хората могат да бъдат сериозно наранени и да възникнат материални щети.
  - ► С докинг станцията и захранващия блок да не се работи в лесно възпламенима или експлозивна среда.
  - ► Не използвайте и не съхранявайте докинг станцията и захранващия блок извън посочените температурни граници, 🕮 17.6.
  - ► Изключете захранващия блок от електрическата мрежа преди гръмотевични бури или ако има риск от мълния.
  - ► След буря проверете безопасността на докинг станцията и захранващия блок.

- Хората могат да се спънат в докинг станцията, кабела за зареждане, захранващия блок или захранващия кабел. Хората могат да бъдат наранени и докинг станцията, кабелът за зареждане, захранващият блок или съединителният кабел могат да се повредят.
  - ► Поставете докинг станцията и захранващия блок на добре видимо място.
  - ► Положете съединителния кабел и кабела за зареждане плоско по земята.
- При пряка слънчева светлина корпусът на захранващия блок може да се нагорещи много. Потребителят може да се изгори.

► Не докосвайте горещия захранващ блок.

4.6 Състояние, съответстващо на изискванията за безопасност

4.6.1 Косачка-робот

Косачката-робот се намира в състояние, съответстващо на изискванията за безопасност, когато са изпълнени следните условия:
– Косачката-робот не е повредена.
– Елементите на управлението функционират нормално и не са променени.
– Ножчетата са монтирани правилно и не са повредени.
– За тази косачка-робот са монтирани оригинални принадлежности на STIHL.
– Принадлежностите са монтирани правилно.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- При състояние, неотговарящо на изискванията за техническа безопасност, е възможно конструктивни части вече да не функционират правилно, а предпазните устройства - да не действат. Може да се стигне до сериозни наранявания на хора или смърт.
  - ► Работете с неповредена и функционална косачка-робот.
  - ► Не променяйте косачката-робот.
  - ► Ако командният панел не работи: не работете с косачката-робот.
  - ► За тази косачка-робот монтирайте оригинални принадлежности на STIHL.
  - ► Монтирайте ножчетата така, както е описано в това ръководство за употреба.
  - ► Монтирайте принадлежностите така, както е описано в това ръководство за употреба или както е описано в ръководството за употреба на принадлежностите.
  - ► Не вкарвайте предмети в отворите на косачката-робот.
  - ► Не присъединявайте или свързвайте накъсо електрическите контакти на контактите за зареждане с метални предмети.
  - ► Сменете износените или повредени указателни табелки.
  - ► При съмнения се обърнете към специализиран търговски обект на STIHL.

4.6.2 Косачен механизъм

Косачният механизъм се намира в състояние, съответстващо на изискванията за безопасност, ако са изпълнени следните условия:
– Ножчетата, режещият диск, ножодържачът, лостът и гайките не са повредени.
– Маркировките за износване върху режещия диск не са изтрити.
– L-образните болтове върху измервателния диск са износени не повече от половината.
– Ножчетата не са деформирани.
– Ножчетата са монтирани правилно.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Ако ножчетата не се намират в съответното безопасно техническо състояние, части от тях могат да се разхлабят и да бъдат изхвърлени навън. Хората могат да бъдат сериозно наранени.
  - ► Работете с неповредени ножчета, режещ диск, ножодържач, лост и гайки.
  - ► Сменете косачния механизъм, ако маркировките за износване са се изтрили и са се появили дупки.
  - ► Ако L-образните болтове са се износили повече от половината: сменете косачния механиъм.
  - ► Монтирайте правилно ножчетата.
  - ► При съмнения се обърнете към специализиран търговски обект на STIHL.

4.6.3 Акумулаторна батерия

Акумулаторната батерия е вградена в косачката-робот и може да се демонтира само от специализиран търговски обект на STIHL. Акумулаторната батерия се намира в състояние, съответстващо на изискванията за безопасност, когато са изпълнени следните условия:
– Акумулаторната батерия не е повредена.
– Акумулаторната батерия е чиста и суха.
– Акумулаторната батерия функционира и не е променена.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Акумулаторната батерия повече не може да функционира безопасно, ако не е в състояние, съответстващо на изискванията за безопасност. Може да се стигне до сериозни наранявания на хората.
  - ► Работете с неповредена и функционираща акумулаторна батерия.
  - ► Не зареждайте повредена или дефектна акумулаторна батерия.
  - ► Ако акумулаторната батерия е замърсена: почистете я.
  - ► Ако акумулаторна батерия е мокра: оставете я да изсъхне.
  - ► Не променяйте акумулаторната батерия.
  - ► Не вкарвайте предмети в отворите на акумулаторната батерия.
  - ► Не присъединявайте или свързвайте накъсо електрическите контакти на акумулаторната батерия с метални предмети.
  - ► Не отваряйте акумулаторната батерия.
  - ► Сменете износените или повредени указателни табелки.
- От повредена акумулаторна батерия може да изтича течност. Ако течността влезе в контакт с кожата или очите, кожата или очите могат да бъдат раздразнени.
  - ► Избягвайте контакт с течността.
  - ► При контакт с кожата: засегнатите участъци на кожата да се измият обилно с вода и сапун.
  - ► При контакт с очите: очите да се изплакват обилно с вода в продължение на най-малко 15 минути и да се потърси лекар.
- Повредената или дефектна акумулаторна батерия може да мирише необичайно, да пуши гори. Може да се стигне до тежки наранявания и смърт на хора и до материални щети.
  - ► Ако акумулаторната батерия мирише необичайно, пуши или гори: тя да не бива да се използва и трябва да се държи далеч от горивни материали.
  - ► Ако акумулаторната батерия гори: опитайте се да загазите акумулаторната батерия с пожарогасител или вода.

4.6.4 Докинг станция, кабел за зареждане, зареждащ блок и съединителен кабел

Докинг станцията, кабелът за зареждане, захранващият блок, съединителният кабел и щепселните съединения се намират в състояние, съответстващо на изискванията за безопасност, ако са изпълнени следните условия:

– Докинг станцията, кабелът за зареждане, захранващият блок, съединителният кабел и щепселните съединения не са повредени.
– Докинг станцията, кабелът за зареждане, захранващият блок, съединителният кабел и щепселните съединения са чисти.
– Монтирани са оригинални принадлежности на STIHL за тази докинг станция.
– Принадлежностите са монтирани правилно.
– Докинг станцията и захранващият блок не са покрити по време на работа.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- При състояние, неотговарящо на изискванията за техническа безопасност, е възможно компонентите вече да не функционират безопасно, а предпазните устройства - да не действат. Може да се стигне до сериозни наранявания на хора или смърт.
  - ► Използвайте неповредена докинг станция, неповреден кабел за зареждане, неповреден захранващ блок, неповреден съединителен кабел и неповредени щепселни съединения.
  - ► Ако докинг станцията, захранващият блок или щепселните съединения са замърсени: почистете докинг станцията, захранващия блок и щепселните съединения.
  - ► Не променяйте докинг станцията, кабелът за зареждане, захранващият блок, съединителният кабел и щепселните съединения.
  - ► Не поставяйте предмети в отворите на докинг станцията и захранващия блок.
  - ► Не свързвайте електрическите контакти на докинг станцията, захранващия блок и щепселните връзки с метални предмети и не ги съединявайте накъсо.
  - ► Не отваряйте докинг станцията и захранващия блок.
  - ► Не покривайте докинг станцията и захранващия блок.
  - ► Не заравяйте захранващия блок в земята.
  - ► Не сядайте върху докинг станцията.
  - ► Не стойте върху подовата плоча на докинг станцията.

4.7 Режим на косене

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Ножчетата на въртящия се режещ диск могат да порежат ползвателя. Ползвателят може да бъде сериозно ранен.

  - ► Не докосвайте въртящия се режещ диск и ножчетата.
  - ► Ако ползвателят иска да се приближи до косачката-робот, докато тя коси или преди да направи каквито и да било настройки на уреда: да натисне бутонът „СТОП“.
  - ► Не накланяйте и не повдигайте косачката-робот, докато коси.
  - ► Ако режещият диск или ножчетата са блокирани от предмет: спрете косачката-робот и активирайте блокировката на уреда. Едва тогава отстранете предмета.

  - ► Дръжте децата далеч от косачката-робот и площта за косене.

  - ► Дръжте животните далеч от косачката-робот и площта за косене.

  - ► Не се качвайте и не сядайте върху косачката-робот и не транспортирайте деца, животни или предмети върху нея.
- Ако по време на работа забележите промени или нещо необичайно в поведението на косачката-робот, това означава, че състоянието ѝ може да не съответства на изискванията за техническа безопасност. В резултат от това може да се стигне до тежки наранявания на хора и възникване на материални щети.
  - ► Натиснете бутона „ДТОП“ и активирайте блокировката на уреда. Обърнете се към специализиран търговски обект на STIHL.
- Ако по време на режима на косене ножчетата се ударят в чужд предмет, те или части от тях могат да се повредят или изхвърчат нагоре с висока скорост. Това може да причини тежки наранявания на хора и материални щети.
  - ► Отстранете чуждите предмети от косачната площ.
  - ► Отстранете счупените ножчета или части от тях от площта за косене.
- При натискане на бутона „СТОП“ режещият диск с ножчетата ще продължи да се върти още известно време. Може да се стигне до сериозни наранявания на хората.
  - ► Изчайакте режещият диск да спре да се върти.
- Ако по време на режима на косене ножчетата се ударят в твърд предмет, могат да възникнат искри и ножчетата да се повредят. Искрите могат да предизвикат пожар в леснозапалима среда. Може да се стигне до тежки наранявания и смърт на хора и до материални щети.
  - ► Не бива да се работи в леснозапалима среда.
  - ► Уверете се, че ножчетата са в изправно състояние.

⚠ ОПАСНОСТ

- Ако косачката-робот работи в близост до токопроводящи кабели, ножчетата може да влязат в контакт с тях и да ги повредят. Може да се стигне до сериозни наранявания на хора или смърт.
  - ► Не работете с косачката-робот в близост до токопроводящи кабели.

4.8 Зареждане

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- По време на зареждането повреденият или дефектен захранващ блок може да мирише или да пуши необичайно. Това може да причини тежки наранявания на хора и материални щети.
  - ► Извадете щепсела от контакта.
- При недостатъчно отвеждане на топлина захранващият блок може да прегрее и да предизвика пожар. Може да се стигне до тежки наранявания и смърт на хора и до материални щети.
  - ► Не покривайте захранващия блок.

4.9 Електрическо свързване

Докосване до токопроводящите части може да настъпи по следните причини:

– Захранващият кабел или удължителният проводник е повреден.
– Щепселът на захранващия кабел или удължителния проводник е повреден.
– Контактът не е монтиран правилно.

⚠ ОПАСНОСТ

- Докосването на токопроводящите части може да доведе до електрически удар. Ползвателят може да получи тежки, дори смъртоносни наранявания.
  - ► Уверете се, че проводниците и техните щепсели не са повредени.

Ако съединителният или удължителният проводник е повреден:
- ► Не докосвайте повреденото място.
- ► Извадете щепсела от контакта.

- ► Хващайте проводниците и техните щепсели със сухи ръце.
- ► Вкарайте щепсела в правилно монтиран и обезопасен контакт със защитна контактна система.
- ► Ако контактът е извън сграда: уверете се, че контактът е одобрен за употреба на открито.
- ► Свържете захранващият блок чрез защитен прекъсвач срещу утечен ток (30 mA, 30 ms).
- ► Ако ще свързвате или изключвате съединителния кабел: винаги хващайте щепсела и не дърпайте кабела.

- Повреден или неподходящ удължителен кабел може да предизвика електрически удар. Може да се стигне до сериозни наранявания на хора или смърт.
  - ► Използвайте удължителен проводник с правилно подбрано сечение, 🕮 17.5.
  - ► Използвайте удължителен проводник, подходящ за работа на открито и със защита от водни пръски.
  - ► Защитете щепселното съединение между захранващия блок и удължителния проводник от вода.
  - ► Използвайте удължителен проводник, който притежава същите характеристики, както съединителния кабел на захранващия блок.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Неправилни напрежение или честота велектрическата мрежа може да доведе до свръхнапрежение в захранващия блок. Захранващият блок може да се повреди.
  - ► Убедете се, че напрежението и честотата в електрическата мрежа съвпадат с данните, посочени на табелката на захранващия блок.
- Ако захранващият блок е свързан към контакт с няколко гнезда, електрическите компоненти могат да се претоварят по време на зареждане. Електрическите компоненти могат да се загреят и да предизвикат пожар. Може да се стигне до тежки наранявания или смърт на хора, както и до материални щети.
  - ► Уверете се, че данните за мощността върху контакта с няколко гнезда не с надвишени от сбора от данните върху фирмената табелка на захранващия блок и всички електроуреди, свързани към контакта с няколко гнезда.
- Неправилно положен съединителен кабел, удължителен проводник или неправилно положен кабел за зареждане могат да се повредят и хората да се спънат в тях. В резултат от това може да се стигне до тежки наранявания на хора и възникване на материални щети.
  - ► Положете провдниците и кабела за зареждане така, че да се намират извън площта за косене.
  - ► Положете и обозначете проводниците и кабела за зареждане така, че да не се повредят при работа с градински уред или градински инструмент.
  - ► Положете и обозначете проводниците и кабелите за зареждане така, че хората да не се спъват в тях.
  - ► Положете проводниците и кабела за зареждане така, че да не са обтегнати или преплетени.
  - ► Положете проводниците и кабела за зареждане така, че да не се повредят, прегънат или сплескат, или да се трият.
  - ► Защитете проводниците и кабела за зареждане от топлина, масло и химикали.
  - ► Положете проводниците и кабела за зареждане така, че да не лежат върху постоянно мокра повърхност.
- Ако в стената са разположени електрически проводници и тръби, те могат да се повредят, когато захранващият блок се монтира на стената. Контактът с електрически проводници може да доведе до електрически удар. В резултат от това може да се стигне до тежки наранявания на хора и възникване на материални щети.
  - ► Убедете се, че на предвиденото място в стената не преминават електрически проводници и тръби.
  - ► Монтирайте захранващия блок на стената така, както е описано в настоящото ръководство за употреба.
- Ако захранващият блок е свързан към генератор, електрическото захранване не може да бъде гарантирано в дългосрочен план и косачката-робот няма да функционира правилно. Колебанията в електрическото захранване могат да повредят захранващия блок.
  - ► Свързвайте захранващия блок само към правилно инсталиран контакт.

4.10 Транспортиране

4.10.1 Косачка-робот

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- При транспортирането косачката-робот може да се преобърне или да се измести. Това може да причини тежки наранявания на хора и материални щети.

  - ► Спрете на косачката-робот и активирайте блокировката на уреда.
  - ► Обезопасете косачката-робот с обтяжни колани, ремъци или мрежа така, че да не може да се преобърне или измести.

4.10.2 Акумулаторна батерия

Акумулаторната батерия е вградена в косачката-робот и може да се демонтира само от специализиран търговски обект на STIHL.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Акумулаторната батерия не е защитена срещу всички въздействия на околната среда. Ако акумулаторната батерия се подложи на неподходящи въздействия на околната среда, тя може да се повреди и могат да възникнат материални щети.
  - ► Не бива да се транспортира повредена акумулаторна батерия.
- При транспортирането акумулаторната батерия може да се преобърне или да се измести. Това може да причини тежки наранявания на хора и материални щети.
  - ► Акумулаторната батерия трябва да се опакова така в опаковката, че да не може да се мести.
  - ► Подсигурете опаковката така, че да не може да се движи.

4.10.3 Докинг станция и захранващ блок

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- По време на транспортиране докинг станцията или захранващият блок могат да се преобърнат или преместят. Това може да причини тежки наранявания на хора и материални щети.
  - ► Извадете щепсела от контакта.
  - ► Извадете косачката-робот от докинг станцията.
  - ► С обтяжни колани, ремъци или мрежа обезопасете докинг станцията и захранващия блок така, че да не могат да се обърнат или преместят.
- Съединителният кабел и кабелът за зареждане не са предназначени за носене на захранващия блок или докинг станцията. Съединителният кабел, захранващият блок, кабелът за зареждане или докинг станцията могат да се повредят.
  - ► Разединете кабела за зареждане от захранващия блок и докинг станцията и го навийте.
  - ► Хваете докинг станцията за подовата плоча и я дръжте здраво.
  - ► Развийте съединителния кабел и го закрепете към захранващия блок.
  - ► Хванете захранващия блок за корпуса и го дръжте здраво.

4.11 Съхранение

4.11.1 Косачка-робот

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Децата не могат да разпознават и оценяват опасностите, свързани с косачката-робот. Децата могат да бъдат сериозно наранени.

  - ► Спрете на косачката-робот и активирайте блокировката на уреда.
  - ► Съхранявайте косачката-робот извън обсега на деца.
- Електрическите контакти на косачката-робот и металните му компоненти могат да кородират от влагата. Косачката-робот може да се повреди.
  - ► Съхранявайте косачката-робот в чисто и сухо състояние.
- Ако блокировката на косачката-робот не е активирана преди съхранение, косачката-робот може да се включи по невнимание и да започне да се движи. В резултат от това може да се стигне до тежки наранявания на хора и възникване на материални щети.

  - ► Спрете на косачката робот и активирайте блокировката на уреда.
- Капакът и местата за хващане не са предназначени за окачване на косачката робот на тях. Предпазните устройства могат да престанат да действат и косачката-робот може да се повреди.
  - ► Съхранявайте косачката робот така, както е описано в това ръководство за употреба.

4.11.2 Акумулаторна батерия

Акумулаторната батерия е вградена в косачката-робот и може да се демонтира само от специализиран търговски обект на STIHL.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Децата не могат да разпознават и оценяват опасностите, свързани с акумулаторната батерия. Децата могат да бъдат сериозно наранени.
  - ► Съхранявайте акумулаторната батерия извън обсега на деца.
- Акумулаторната батерия не е защитена срещу всички въздействия на околната среда. Ако акумулаторната батерия е изложена на неподходящи въздействия на околната среда, тя може да се повреди непоправимо.
  - ► Съхранявайте акумулаторната батерия в чисто и сухо състояние.
  - ► Съхранявайте акумулаторната батерия в затворено помещение.
  - ► Не съхранявайте акумулаторната батерия извън посочените температурни граници, 🕮 17.6.

4.11.3 Докинг станция и захранващ блок

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Децата не могат да разпознаят и оценят опасностите, свързани с докинг станция или захранващия блок. Може да се стигне до сериозни наранявания на деца или дори до смърт.
  - ► Извадете косачката-робот от докинг станцията.
  - ► Съхранявайте докинг станцията и захранващия блок извън обсега на деца.
- Докинг станцията и захранващия блок не са защитени срещу всички въздействия на околната среда. Ако докинг станцията или захранващият блок са изложени на определени въздействия на околната среда, те могат да се повредят.
  - ► Извадете косачката-робот от докинг станцията.
  - ► Ако захранващият блок е топъл: оставете захранващия блок да се охлади.
  - ► Съхранявайте докинг станцията и захранващия блок в чисто и сухо състояние.
  - ► Съхранявайте докинг станцията и захранващия блок в затворено помещение.
  - ► Не съхранявайте захранващия блок извън посочените температурни граници, 🕮 17.6.
- Съединителният кабел и кабелът за зареждане не са предназначени за носене на захранващия блок или докинг станцията. Съединителният кабел, захранващият блок, кабелът за зареждане или докинг станцията могат да се повредят.
  - ► Разединете кабела за зареждане от захранващия блок и докинг станцията и го навийте.
  - ► Хващате докинг станцията за подовата плоча и я дръжте здраво.
  - ► Развийте съединителния кабел и го закрепете към захранващия блок.
  - ► Хванете захранващия блок за корпуса и го дръжте здраво.

4.12 Почистване, поддръжка и ремонт

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Ако по време на почистването, поддръжката или ремонтът блокировката на косачката-робот не е активирана, косачката-робот може да се включи по невнимание. В резултат от това може да се стигне до тежки наранявания на хора и възникване на материални щети.

  - ► Спрете на косачката-робот и активирайте блокировката на уреда.
- Агресивните почистващи препарати, почистването с водоструйка или почистването с метални предмети с остър връх или остър ръб могат да повредят косачката-робот. Ако косачката-робот не бъде почистена правилно, компонентите и няма да функционират нормално, а предпазните й устройства ще престанат да действат. Може да се стигне до сериозни наранявания на хората.
  - ► Косачката-робот да се почиства така, както е описано в настоящото ръководство за употреба.
- Агресивните почистващи препарати, почистването с водоструйка или почистването с метални предмети с остър връх или остър ръб могат да повредят докинг станцията, захранващия блок, съединителния кабел, кабела за зареждане и техните щепселни съединения. Ако докинг станцията, захранващият блок, съединителният кабел, кабелът за зареждане и техните щепселни съе-

динения не са почистени правилно, компонентите им няма да функционират нормално, а предпазните им устройства ще престанат да действат. Може да се стигне до сериозни наранявания на хората.
- ► Извадете щепсела на захранващия блок от контакта.
- ► Почистете докинг станцията, захранващия блок, съединителния кабел, кабела за зареждане и техните щепселни съединения, както е описано в това ръководство за употреба.

- Ако косачката-робот, докинг станцията или захранването не се поддържат или ремонтират правилно, компонентите им няма да функционират нормално, а предпазните им устройства ще престанат да действат. Може да се стигне до сериозни наранявания на хора или смърт.
  - ► Не обслужвайте и не ремонтирайте сами косачката-робот, докинг станцията и захранващия блок.
  - ► Ако косачката-робот, докинг станцията или захранващия блок се нуждаят от поддръжка или ремонт: свържете се със специализиран търговски обект на STIHL.
  - ► Поддържайте ножчетата така, както е описано в това ръководство за употреба.
- По време на почистване или поддръжка на косачката-робот ползвателят може да се пореже на острите режещи ръбове на ножчетата. Ползвателят може да бъде наранен.
  - ► Носете работни ръкавици от устойчив материал.
- Ако съединителният кабел на захранващият блок е дефектен или повреден:
  - ► Сменете захранващия блок.
- Ако тапата на буксата за диагностика от долната страна на косачката-робот не е поставена правилно, в косачката-робот могат да проникнат влага и мръсотия. Косачката-робот може да се повреди.
  - ► При всяко почистване при всяка смяна на ножчетата проверявайте положението на пробката.
  - ► Не работете с косачката-робот с липсваща или повредена тапа.

5 Използване на косачката-робот в Team

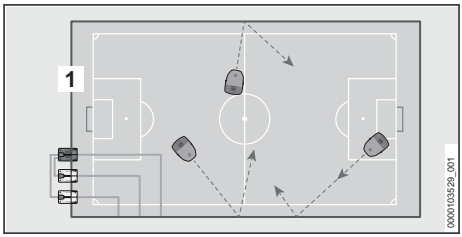
5.1 Описание на функциите

5.1.1 Описание на функциите

Функцията Team е подходяща за обикновени площи за косене и е описана в следващите глави с примера на спортно игрище.

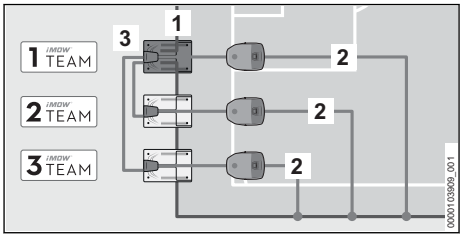
До три косачки-робот могат да работят заедно кат Team, за да косят ефективно големи площи, например спортни игрища.

За стабилна и надеждна работа STIHL препоръчва функцията Team да бъде инсталирана от специализиран търговски обект.



Косачките-робот косят тревата по произволни линии.

За да може косачките-робот да разпознават границите на площта за косене, около тях трябва да бъде положен ограничителен кабел (1).

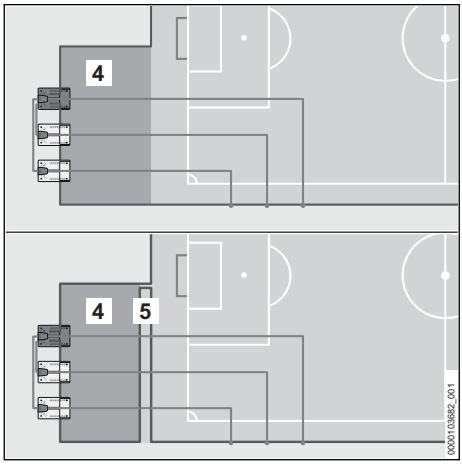


Във функцията Team всяка косачка-робот получава собствена докинг станция (Team 1, Team 2, Team 3) с направляващо въже (2).

Ограничителният кабел (1) и всички направляващи въжета (2) са свързани към главната докинг станция (3). Кабелите предават сигналите от главната докинг станция към косачките-робот. Косачките-робот се насочват по направляващите въжета (2) към зоната за косене и обратно към докинг станцията.

Поставяне на докинг станциите

В зависимост от изискванията докинг станциите могат да се поставят в площта за косене или извън нея.



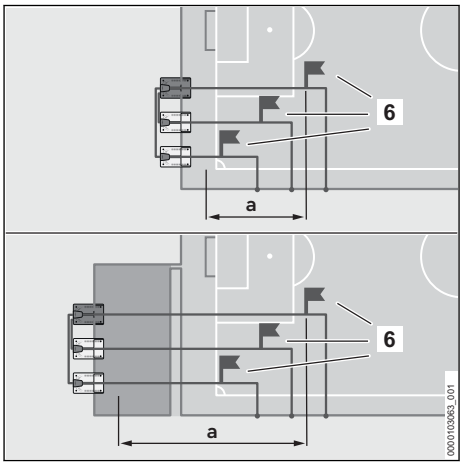
Ако докинг станциите са поставени извън площта за косене, зоната (4) може да бъде включена или отделена от площта за косене.

За да се отдели зоната (4), трябва да се постави въжена примка (5) заедно с ограничителния кабел. Зоната (4) пред докинг станциите не се коси. Във функцията Team не могат да бъдат дефинирани зони.

Управление

Косачката-робот се управлява с помощта на приложението „MY iMOW®“, STIHL connected Portal и бутоните на командния панел на косачката-робот. Светлинните ленти на косачките-робот и изкуствено генерираният глас предоставят информация за текущото състояние на косачките-робот.
Най-важните настройки на функцията Team са:
– Натройте една и съща височина на косене за всички косачки-робот
– Създаване на план за косене и задаване на часова зона
– Настройка на сезора за дъжд
– Определяне на разстоянието за стартиране

Разстояние за стартиране



Косачките-робот започват процеса на косене от определена точка (6). Разстоянието за стартиране (a) трябва да бъде определено на съответното направляващо въже за всяка косачка-робот.

Ако докинг станциите са разположени извън площта за косене, точката (6) трябва да бъде определена вътре в площта за косене.

Разстояние за стартиане (a) от докиг станцията: 2 m до 80 m.

Разстоянието за стартиране се определя от приложението „MY iMOW®“.

5.2 Подготовка на площта за косене и на косачката-робот за работа

5.2.1 Планиране и подготовка на площта за косене

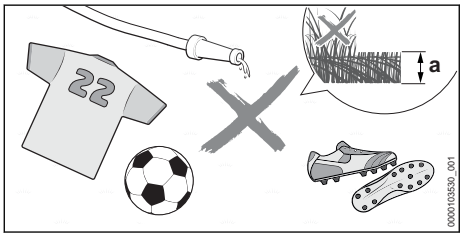
Преди косачката-робот да бъде въведена в експлоатация, площта за косене трябва да бъде планирана и подготвена. Това позволява стабилна инсталация и незабележима работа и елиминира възможните източници на смущения.

Планиране на площта за косене

► Запознайте се с описанията на докинг станциите и прокарването на кабелите в следващите глави.

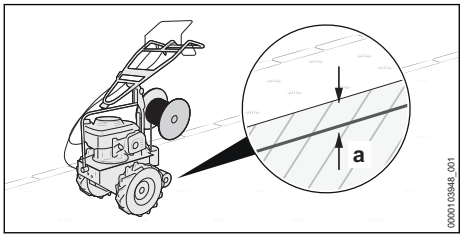
- ► Прехвърлете информацията към площта за косене:
  - – контур на площта за косене
  - – позиция на докинг-станциите
  - – прокарване на ограничителния кабл
  - – прокарване на направляващите въжета

Подготовка на площта за косене



- ► Отстранете намиращите се наоколо предмети.
- ► Отстранете металите, магнитните и електропроводимите материали и старите ограничителни кабели.
- ► Косете тревата с косачка за трева до височината на рязане, която по-късно ще бъде зададена за работа с косачката-робот. Стандартната настройка на височината на рязане е a = 4 cm.
- ► Изравнете дупките и грубите неравности.

Използване на машина за полагане на кабели



УКАЗАНИЕ

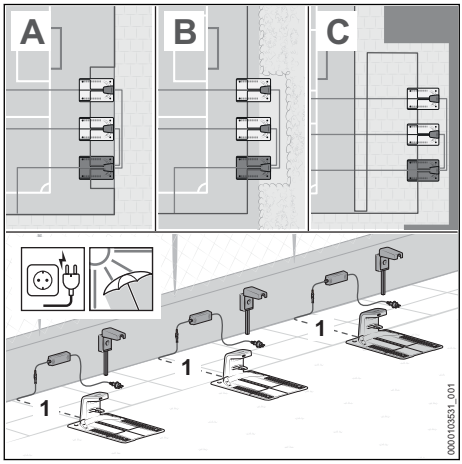
- ■ За да се предотвратят повреди по направляващите въжета и ограничителния кабел, е препоръчително те да се полагат с машина за полагане на кабели. Това предпазва кабелите по време на работа по поддръжка на тревните площи (напр. аериране) и по време на игра.
  - ► Не обработвайте тревната площ с машини, които навлизат по-дълбоко в земята, отколкото са положени направляващите въжета и ограничителния кабел.
  - ► Максимална дълбочина за полагане на направляващите въжета и ограничителния кабел: a = 10 cm.

5.2.2 Подготовка на косачката-робот за работа

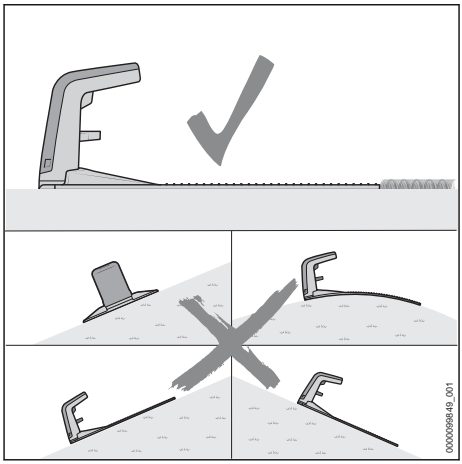
- ► Отстранете опаковъчния материал и транспортните предпазители.
- ► Уверете се, че следните части се намират в състояние, отговарящо на изискванията за техническата безопасност:
  - – Косачка-робот, 🕮 4.6.1
  - – Косачен механизъм, 🕮 4.6.2
  - – Акумулаторна батерия, 🕮 4.6.3
  - – Докинг станция и захранващ блок, 🕮 4.6.4
- ► Поставете докинг станцията, 🕮 5.3
- ► Положете направляващото въже, 🕮 5.4
- ► Положете ограничителния кабел, 🕮 5.5
- ► Свържете електрически докинг станцията, 🕮 5.6
- ► Настройване на Team, 🕮 5.7
- ► Свържете безжичния интерфейс Bluetooth®, 🕮 7
- ► Ако тези стъпки не могат да се извършат: не използвайте повече косачката-робот и се обърнете към специализиран търговски обект на STIHL.

5.3 Поставяне на докинг станция

5.3.1 Общи изисквания

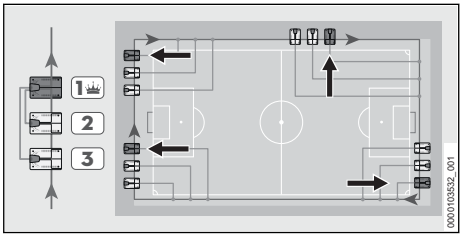


- Изберете място за докинг станциит, така, че да са изпълнени следните условия:
  - Докинг станциите са разположени в площта за косене (A), в непосредствена близост до площта за косене (B) или извън площта за косене (C).
  - По трасето на направляващите въжета няма препятствия.
  - Кабелите за зареждане (1) могат да се положат извън площта за косене към подходящ контакт.
  - Докинг станциите и захранващите блокове се намира на видимо място.
  - Ако е възможно: мястото да е защитено от атмосферни влияния и да е сенчесто.
  - Ако е възможно: докинг станциите са в обхвата на приемане на безжична мрежа (WLAN връзка).



- Подравнете докинг станциите така, че да са изпълнени следните условия:
  - Докинг станциите се намират върху равна повърхност.
  - Отворите на докинг станциите сочат напред към площта за косене.
  - Докинг станциите са в хоризонтално положение и не са наклонени настрани, напред или назад.
  - Подовата плоча не се огъва надолу и лежи хоризонтално на земята.

5.3.2 Позициониране на докинг станциите

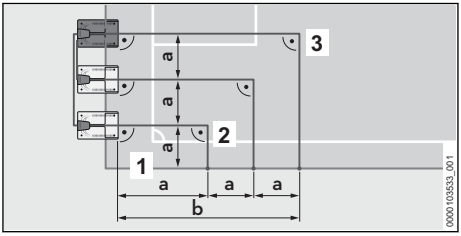


Като главна докинг станция (Team 1) винаги се дефинира докинг станцията, разположена най-вдясно, гледано от терена. Ограничителният кабел и всички направляващи въжета са свързани към главната докинг станция (Team 1).

- Главна докинг станция (Team 1)
- Докинг станция (Team 2)
- Докинг станция (Team 3)

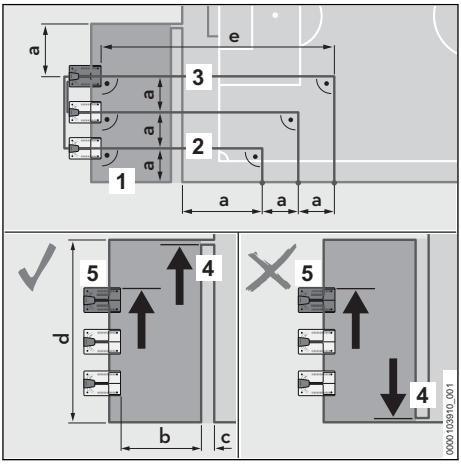
Докинг станциите се закрепват с пирони за земя едва след приключване на полагането на кабелите.

Докинг станции в площта за косене



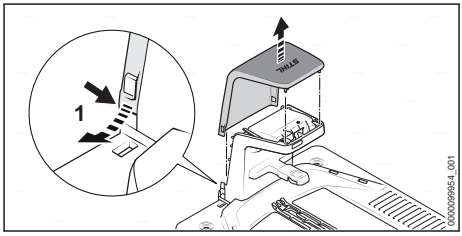
Позиционирайте докинг станцията в площта за косене така, че да са изпълнени следните условия:
- Ограничителният кабел (1) и направляващото въже (2) имат разстояние от най-малко a = 2 m.
- Направляващите въжета имат разстояние от най-малко a = 2 m.
- Най-дългото направляващо въже (3) е с максимална дължина от b = 80 m.

Докинг-станции извън площта за косене

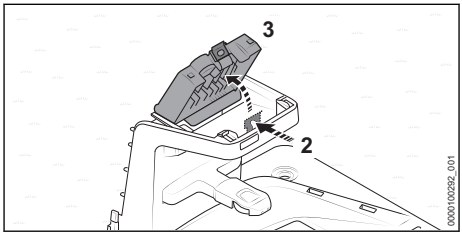


Позиционирайте докинг станцията извън площта за косене така, че да са изпълнени следните условия:
- Ограничителният кабел (1) и направляващото въже (2) имат разстояние от най-малко a = 2 m.
- Направляващите въжета имат разстояние от най-малко a = 2 m.
- Докинг-станциите и въжените примки (4) имат разстояние от b = ≤ 35 m.
- Въжената примка (4) има ширина от c = 37 cm (1x iMOW® Ruler).
- Външните ограничителни кабели на отделената зона са на разстояние от d = ≤ 10 m.
- Най-дългото направляващо въже (3) е с максимална дължина от e = 80 m.
- Въжената примка (4) е разположена вдясно от главната докинг станция (5).

5.3.3 Подготовка на докинг станциите



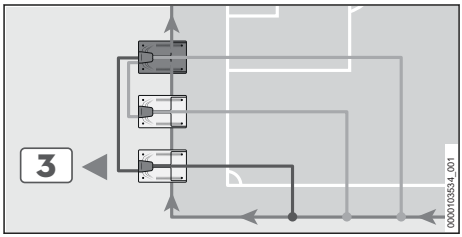
► Огънете капака (1) леко навън от двете страни и го свалете нагоре.



► Натиснете фиксиращия лост (2) и отворете капака (3).

5.4 Полагане на направляващото въже

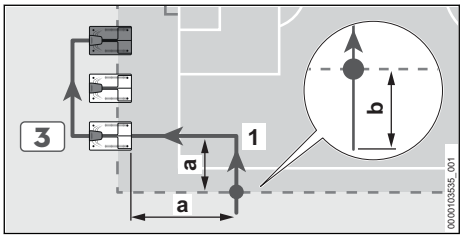
5.4.1 Полагане на направляващите въжета



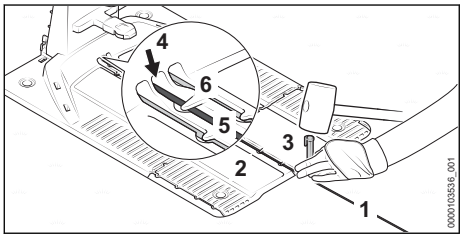
Винаги започвайте полагането на направляващите въжета от докинг станцията, която е най-близо до ъгъла на площта за косене. В този пример това е докинг станцията (Team 3).

Водещите въжета се полагат винаги от ръба на площта за косене до съответната докинг станция.

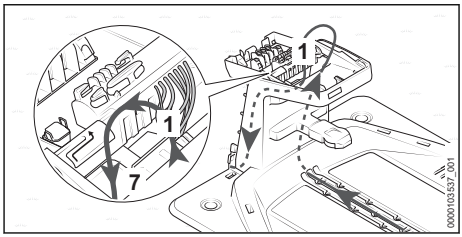
Полагане на направляващото въже на докинг станцията (Team 3)



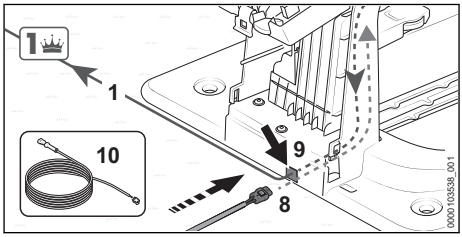
- Спазвайте разстояние от поне a = 2 m от ръбовете на площта за косене.
- Оставете направляващото въже (1) да стърчи на дължина от b = 1 m извън ограничителния кабел, който ще бъде положен покъсно на ръба на площта за косене.
- Положете направляващото въже (1) в площта за косене и след това под прав ъгъл към докинг станцията (Team 3).



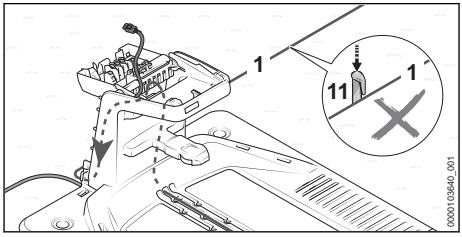
- Закрепете направляващото въже (1) директно към подовата плоча (2) с фиксиращ пирон (3).
- Развийте достатъчно количество кабел от ролката кабели и го отрежете с помощта на страничния резач.
  Дължината на кабела трябва да е достатъчна, за да положите направляващото въже през докинг станцията (Team 3) и зад докинг станцията до главната докинг станция (Team 1) и да го свържете.
- Вкарайте направляващото въже (1) в средния преход (4) и го подайте.
  Направляващото въже (1) се избутва нагоре вътре в докинг станцията (Team 3).
- Положете направляващото въже (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал (5) и да бъде фиксирано от куките (6).



- Вкарайте направляващото въже (1) отгоре в левия отвор (7) и го подайте.
  Направляващото въже (1) отново излиза отзад от отвора за кабела за зареждане.

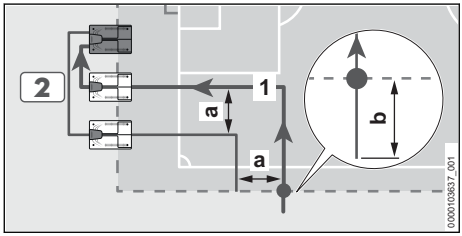


- Положете направляващото въже (1) зад докинг станцията (Team 3) към главната докинг станция (Team 1).
- Вкарайте щепсела (8) в отвора (9) за кабела за зареждане и подайте кабела за зареждане (10).
  Кабелът за зареждане (10) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.



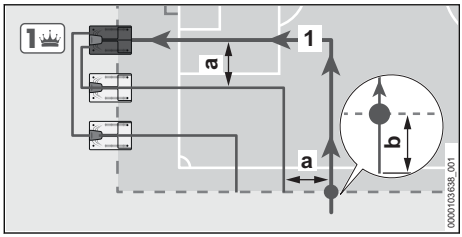
Направляващото въже (1) към главната докинг станция (Team 1) се закрепва на покъсен етап с помощта на фиксиращ пирон (11).

Полагане на направляващото въже на докинг станцията (Team 2)

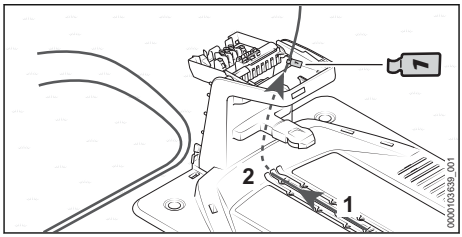


- Положете направляващото въж (1) на докинг станцията (Team 2) така, както е описано за направляващото въже на докинг станцията (Team 3). Спазвайте минимално разстояние от a = 2 m от вече положеното направляващо въже.
- Оставете направляващото въже (1) да стърчи на дължина от b = 1 m извън ограничителния кабел, който ще бъде положен покъсно на ръба на площта за косене.

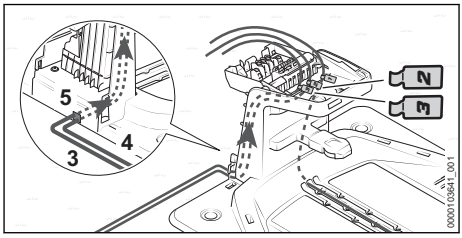
Полагане на направляващото въже на главната докинг станция (Team 1)



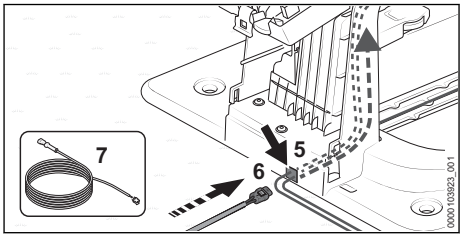
- Положете направляващото въже на минимално разстояние от a = 2 m от вече положеното направляващо въже до главната докинг станция (Team 1).
- Оставете направляващото въже (1) да стърчи на дължина от b = 1 m извън ограничителния кабел, който ще бъде положен покъсно на ръба на площта за косене.
- Закрепете направляващото въже директно към подовата плоча с фиксиращ пирон.
- Развийте достатъчно количество кабел от ролката кабели и го отрежете с помощта на страничния резач.
  Дължината на кабела трябва да е достатъчна, за да положите направляващото въже през главната докинг станцията (Team 1) и да го свържете.
- Положете направляващото въже в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките.



- Вкарайте направляващото въже (1) в средния преход (2) и го подайте.
  Направляващото въже се избутва нагоре вътре в главната докинг станцията (Team 1).
- Маркирайте направляващото въже близо до корпуса с подходящия кабелен маркер. Маркировката улеснява по-късното свързване към правилната клема.



- Поставете направляващите въжета (3 и 4) на докинг станциите (Team 2 и Team 3) в отвора (5) за кабела за зареждане и подайте направляващите въжета.
  Направляващите въжета се избутват нагоре в докинг станцията.
- Маркирайте направляващите въжета в близост до корпуса с подходящи кабелни маркери.
  Маркировката улеснява по-късното свързване към правилната клема.



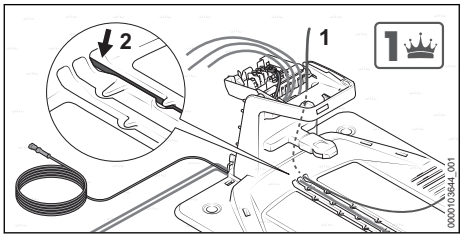
- Поставете щепсела (6) в отвора (5) и подайте кабела за зареждане (7).
  Кабелът за зареждане (7) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.

5.5 Полагане на ограничителна тел

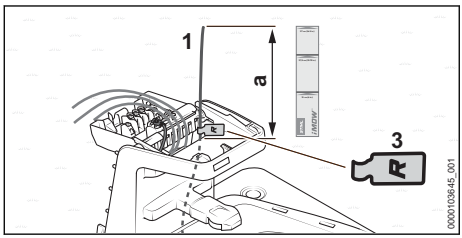
5.5.1 Полагане на ограничителния кабел

Полагане на ограничителния кабел към направляващите въжета

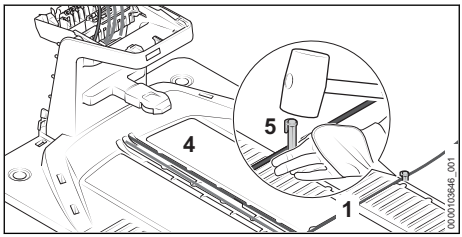
Главната докинг станция (Team 1) служи като отправна точка за полагане на ограничителния кабел. Ограничителният кабел се полага по часовниковата стрелка.



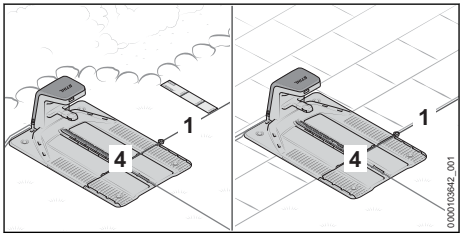
- Поставете началото на кабела (1) в десния проход (2) и го подайте.
  Ограничителният кабел (1) се избутва нагоре вътре в главната докинг станцията (Team 1).



- Подавайте ограничителния кабел (1), докато започне да изстърча нагоре на дължина от a = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).
- Маркирайте началото на кабела (1) близо до корпуса с подходящ кабелен маркер (3). Маркировката улеснява по-късното свързване към правилната клема.



- Положете ограничителния кабел (1) в подовата плоча (4) така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксиран от куките.
- Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (4) на главната докинг станция с фиксиращ пирон (5).

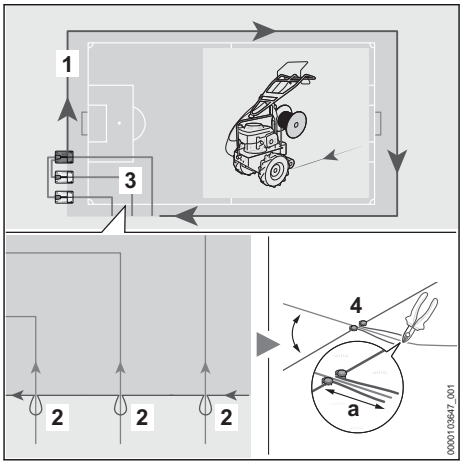


- Положете ограничителния кабел (1) така, че да са изпълнени следните условия:
  – Ограничителният кабел (1) се извежда отстрани на подовата плоча (4) и се полага на разстояние от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) от препятствия покрай проходимата площ.
  – Ограничителният кабел е отведен отстрани на подовата плоча (4) и е положен покрай проходимата площ.

Поставяне на точката на свързване на направляващите въжета

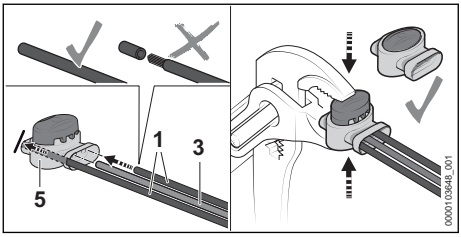
⚠ УКАЗАНИЕ

- За да избегнете повреждане на кабелите по време на работа по поддръжка на тревните площи или по време на игра, полагайте проводниците под тревната площ.

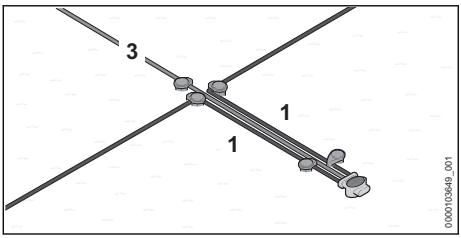


При инсталацията на периферния ограничителен кабел (1), трябва се поставят точките

на свързване (2) за направляващите въжета (3):
- ► Закрепете ограничителния кабел (1) на предвидените мста с фиксиращ палец (4).
- ► Поставете ограничителния кабел (1) в примка с дължина a = 15 cm и го закрепете с допълнителен фиксиращ пирон (4).
- ► Разрежете ограничителния кабел (1) в края на кабелната примка, напр. със страничен нож.
- ► Положете ограничителния кабел (3) в центъра между краищата на ограничителния кабел (1).
- ► Доведете всички краища на кабелите до еднаква дължина a = 15 cm.



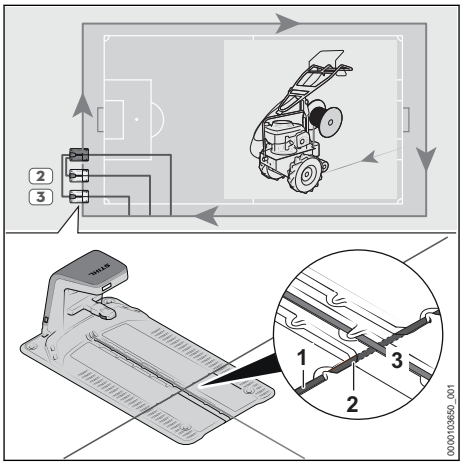
- ► Вкарайте краищата на ограничителните кабели (1) и направляващото въже (3) в съединителя за кабели (5) докрай. Краищата на кабелите не трябва да се оголват.
- ► Притиснете съединителя за кабели (5) с клещи докрай.



- ► Насочете ограничителните кабели (1) и направляващото въже (3) успоредно и близо един до друг, без да пресичат кабелите.
- ► Закрепете въжетата с допълнителни фиксиращи пирони.
- ► Положете ограничителния кабел (1) по-далче около площта за косене.

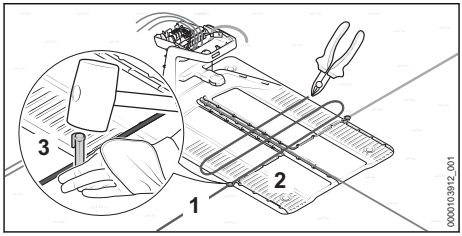
Полагане на ограничителния кабел на докинг станциите (Team 3) и (Team 2)

В зависимост от повърхността ограничителният кабел може да се прокара през подовите плочи на докинг станциите или под подовите плочи.

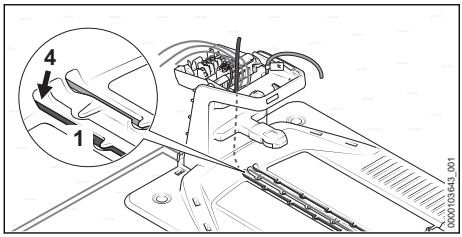


- ► Ако ограничителният кабел (1) ще се полага през докинг станцията:
  - ► Поставете ограничителн кабел (1) в страничния проход (2) на подовата плоча на докинг санцията и го подайте.
  - ► Прекарайте ограничителния кабел (1) под направляващото въже (3).
  - ► Положете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксиран от куките.
  - ► Повторете процедурата до главната докинг станция (Team 1).

Полагане на ограничителния кабел на главната докинг санция (Team 1)

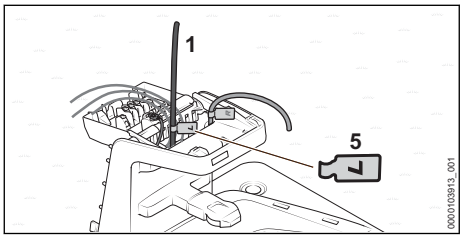


- ► Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (2) на главната докинг станция (Team 1) с фиксиращ пирон (3).
- ► С ограничителния кабел (1) измерете две ширини на подовата плоча и след това отрежете ограничителния кабел (1) по дължина със страничен нож.



- Положете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксиран от куките.
- Поставете ограничителния кабел (1) в левия проход (4) и го подайте.

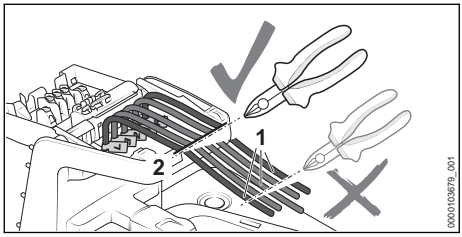
Краят на кабела (1) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.



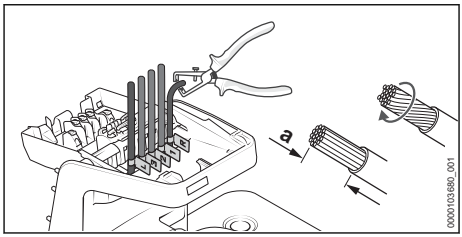
- Маркирайте началото на кабела (1) близо до корпуса с подходящ кабелен маркер (5).

5.6 Електрическо свързване на докинг станцията

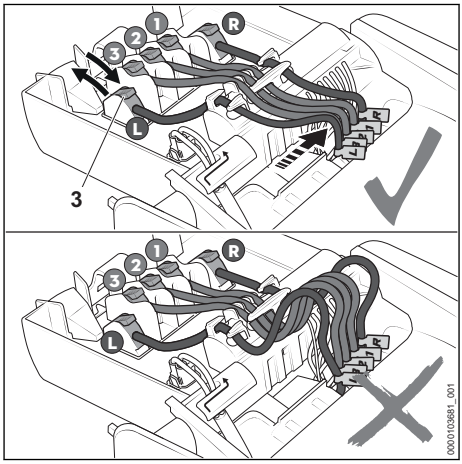
5.6.1 Свързване на ограничителния кабел и направляващото въже



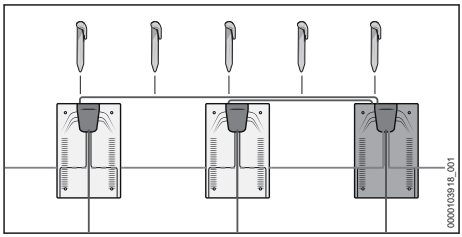
- Опънете леко краищата на кабела (1) и изрежете по дължина по ръба (2) със страничен нож.



- Оголете краищата на кабела с дължина a = 10 mm.
- Усучете жилата на кабела така, че оделни жила да не изстърчат.



- Свържете обозначените краища на кабелите със съответните клеми.
- Сгънете лоста (3) на съответната клема назад.
- Поставете оголения край на кабела в съответната клема и сгънете лоста (3) отново напред, за да затворите.
- Фиксирайте ограничителните кабели и направляващите въжета в държачите за кабелите така, проводниковите проводници в кабелните държачи, така че да не се образуват кабелни примки.

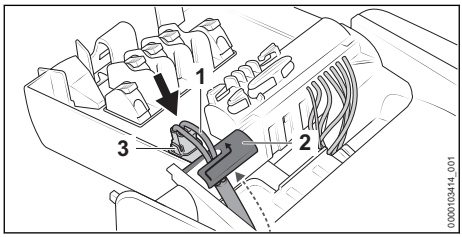


► Фиксирайте направляващите въжета зад докинг станците с фиксиращите пирони.

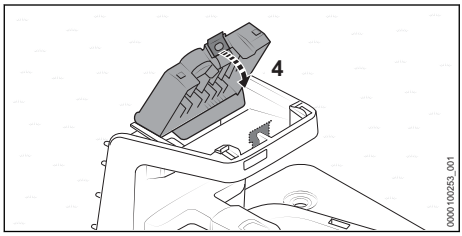
5.6.2 Свързване на кабела за зареждане

УКАЗАНИЕ

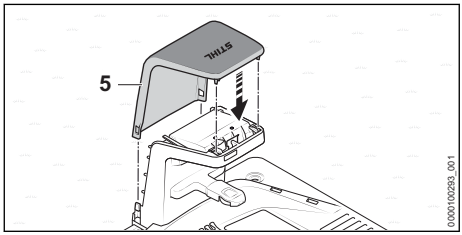
■ Когато са монтирани, щепселните съединения на кабела за зареждане са защитени срещу замърсяване, напр. от прах и мръсотия. Ако щепселните съединения са замърсени, докинг станцията може да се повреди.
  ► Защитете отворените щепселни съединения от замърсяване.
  ► Почиствайте замърсените щепселни съединения така, както е описано е това ръководство за употреба.



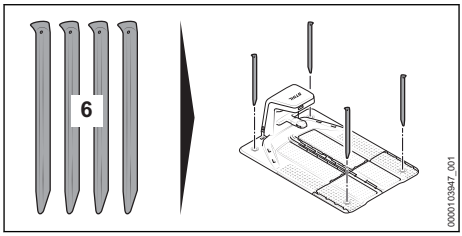
► Фиксирайте кабела за зареждане (1) в държача за кабела (2).
► Вкарайте щепсела (3).
Щепселът (3) се фиксира от двете страни с щракване и доловимо.



► Сгънете капака (4) напред.
Капакът се фиксира (4) с щракване и доловимо.



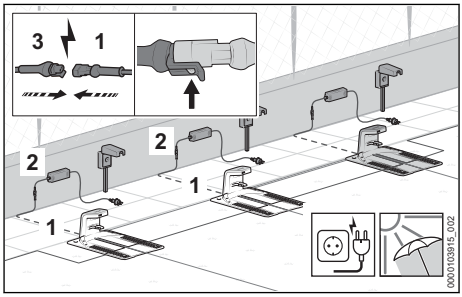
► Поставете капака (5).
Капакът (5) се фиксира с щракване.



► Закрепете всички докинг станции с четири фиксиращи пирона (6) към земята.

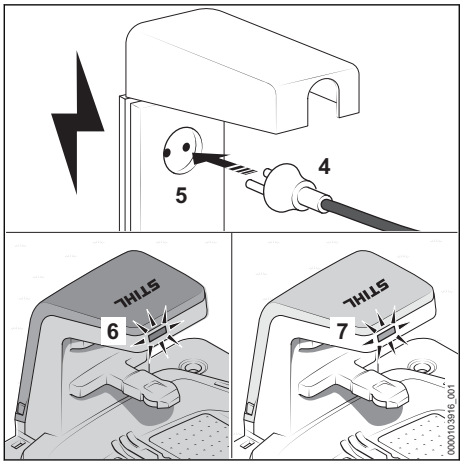
Свържете кабела за зареждане за всички други докинг станции така, както е описано в тази глава.

5.6.3 Полагане на кабела за зареждане и свързване на захранващия блок



► Положете кабела за зареждане (1) до местоположението на захранващия блок (2).
► Изберете място за захранващия блок (2), така че да са изпълнени следните условия:
  – Захранващият блок (2) и съединителния кабел се намират извън площта за косене.
  – В обсега на захранващия блок (2) има подходящ контакт.
  – Захранващият блок (2) лежи върху равна и не постоянно мокра повърхност.
  – Захранващият блок (2) се повдига от пода, в случай че може да бъде изложен на продължителна влага.
  – Ако е възможно: мястото да е защитено от атмосферни влияния и да е сенчесто.

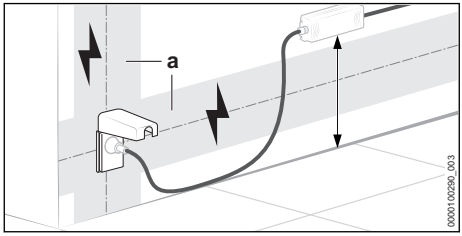
- ► Положете кабела за зареждане така, че да бъдат изпълнени следните условия:
  - – Кабелът за зареждане (1) е извън зоната за косене.
  - – Положете кабела за зареждане (1) така, че хората да не могат да се спънат в него.
  - – Кабелът за зареждане (1) не е обтегнат или преплетен.
  - – Кабелът за зареждане (1) е напълно развит и не е под докинг станцията.
  - – Кабелът за зареждане (1) не е върху постоянно мокра повърхност.
- ► Свържете кабела за зареждане (1) с щепсела (3) на захранващия блок (2) така, че да се фиксира напълно.



- ► Вкарайте щепсела (4) в правилно монтиран контакт (5).
  Светодиодът (6) на главната докинг-станция (Team 1) свети в зелено. Светодиодите (7) на другите докинг-станции мигат в червено.

5.6.4 Монтаж на захранващия блок на стена

Захранващият блок може да се монтира на стена.



- ► Захранващият блок да се монтира така, че да са изпълнени следните условия:
  - – Да се използва подходящ фиксиращ материал.
  - – Захранващият блок е в хоризонтално положение.
    Трябва да се спазват следните отстояния:
    - – Захранващият блок е разположен извън зоната (a) на възможни електрически инсталации.
    - – Подходящ контакт се намира в обсега на захранващия блок.
  - – Ако е възможно: мястото да е защитено от атмосферни влияния и да е сенчесто.

5.7 Настройване на Team

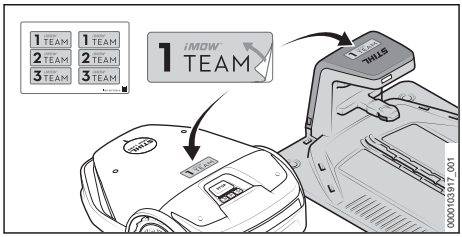
5.7.1 Подготовка на Team

Възстановяване на настройките по подразбиране на на косачката-робот

Ако косачката-робот е била използвана преди това като отделен уред или в друг Team, всички настройки трябва да бъдат възстановени до настройките по подразбиране чрез приложението „MY iMOW®“, 🕮 9.2.

Настройте косачката-робот едва след приключване на настройката като Team чрез приложението „MY iMOW®“ или свързания портал на STIHL.

Обозначаване на косачката-робот и докинг станцията като Team

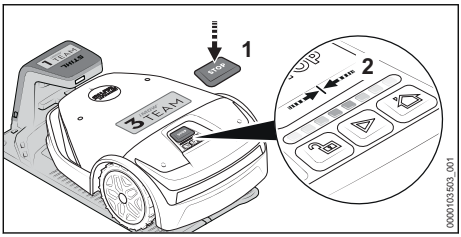


- ► Обозначете косачката-робот и свързаната с нея докинг станция с предоставените стикери.

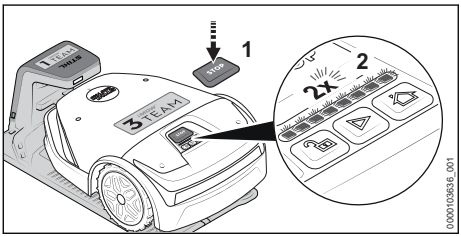
Последователност от ляво надясно:
- – Главна докинг станция (Team 1)
- – Докинг станция (Team 2)
- – Докинг станция (Team 3)

Активиране на блокировката на уреда

За да настроите функцията „Team“, блокировката на косачката-робот трябва да е активирана.



- Натиснете бутона „СТОП“ (1). Косачката-робот е спряна и заключена.
- Натиснете бутона „СТОП“ (1) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (2) светне изцяло в червено.



- Натиснете бутона „СТОП“ (1). Светлинната лента (2) мига два пъти. Блокировката на косачката-робот е активирана.

Деактивиране на защитата с ПИН код

За да настроите функцията „Team“, защитата с ПИН код на косачката-робот трябва да е деактивирана.

- Ако е активна защита с ПИН код, деактивирайте я от приложението „MY iMOW®“.

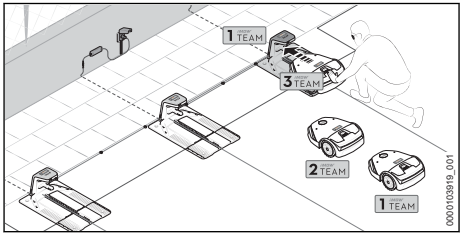
5.7.2 Настройване на Team

Функцията Team трябва да се настрои поотделно за всяка косачка-робот със съответната докинг станция в низходящ ред:

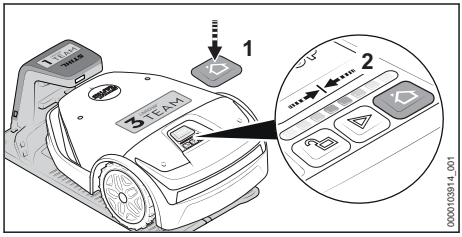
– Team 3
– Team 2
– Team 1

За да можете да настроите функцията, съответната косачка-робот трябва са се постави първо в главната докинг станция (Team 1).

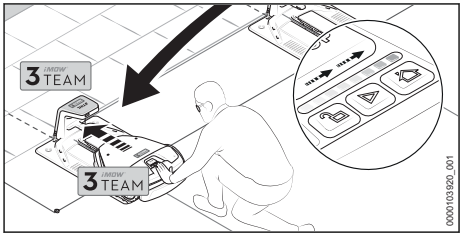
Настройване на Team 3



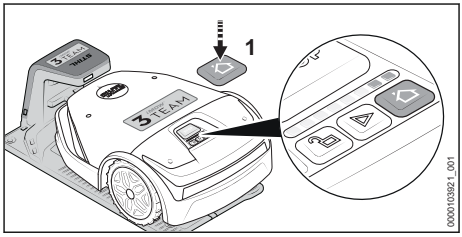
- Вкарайте косачката-робот (Team 3) докрай в главната докинг станция (Team 1).



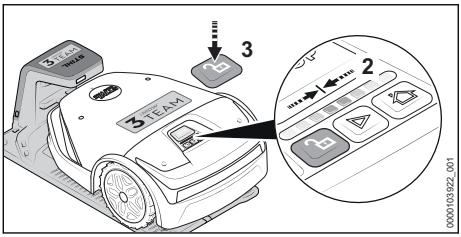
- Натиснете бутона „ВКЪЩИ“ (1) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (2) светне изцяло в жълто. Конфигурацията на Team е активна и светлинната лента (2) свети в жълто от ляво надясно.



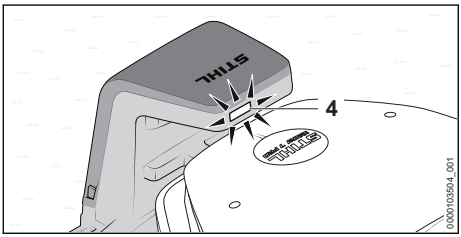
- Извадете косачката-робот (Team 3) от главната докинг станция и я вкарайе докрай в целевата станция (Team 3).



- Натиснете бутона „ВКЪЩИ“ (1). Целевата станция се потвърждава.



- Натиснете бутона „КАТИНАР“ (3) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (2) светне изцяло в бяло.
  Блокировката на косачката-робот е деактивирана.



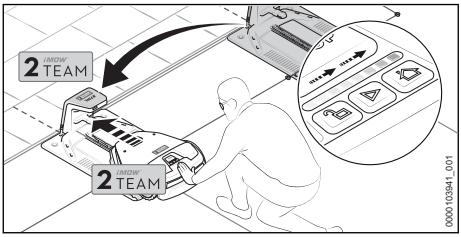
- Натиснете показаната комбинация от бутони.
  Светодиодът (4) на докинг станцията (Team 3) миа в бяло.

Team 3 е настроен. Косачката-робот е готова за косене.

Настройване на Team 2

Настройте функцията Team за Team 2 така, както е описано за Team 3.

- Вкарайте косачката-робот (Team 2) докрай в главната докинг станция (Team 1).
- Натиснете бутона „ВКЪЩИ“ и го задръжте натиснат, докато светлинната лента светне изцяло в жълто.
  Конфигурацията на Team е активна и светлинната лента свети в жълто от ляво надясно.

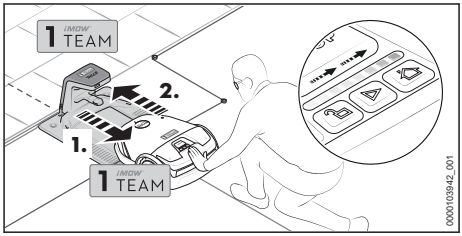


- Извадете косачката-робот (Team 2) от главната докинг станция и я вкарайте докрай в целевата станция (Team 2).
- Натиснете бутона „ВКЪЩИ“.
  Целевата станция се потвърждава.
- Натиснете бутона „КАТИНАР“ и го задръжте натиснат, докато светлинната лента светне изцяло в бяло
  Блокировката на косачката-робот е деактивирана.
- Натиснете показаната комбинация от бутони.
  Светодиодът на докинг станцията (Team 2) мига в бяло.

Настройване на Team 1

Настройте функцията Team за Team 1 така, както е описано за Team 3 и Team 2.

- Вкарайте косачката-робот (Team 1) докрай в главната докинг станция (Team 1).
- Натиснете бутона „ВКЪЩИ“ и го задръжте натиснат, докато светлинната лента светне изцяло в жълто.
  Конфигурацията на Team е активна и светлинната лента свети в жълто от ляво надясно.



- Извадете косачката-робот (Team 1) от главната докинг-станция (Team 1) и отново я вкарайте докрай в главната докинг станция.
- Натиснете бутона „ВКЪЩИ“.
  Целевата станция се потвърждава.
- Натиснете бутона „КАТИНАР“ и го задръжте натиснат, докато светлинната лента светне изцяло в бяло
  Блокировката на косачката-робот е деактивирана.
- Натиснете показаната комбинация от бутони.
  Светодиодът на докинг станцията (Team 1) мига в бяло.

Приключване на настройката Team

Настройте косачката-робот едва след приключване на настройката като Team чрез приложението „MY iMOW®“ или свързания портал на STIHL.

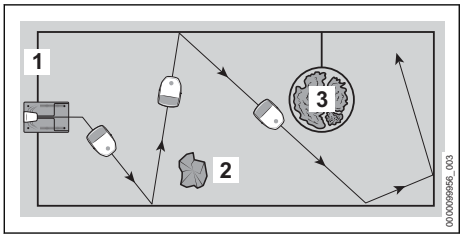
Най-важните настройки на функцията Team са:
– Натройте една и съща височина на косене за всички косачки-робот
– Създаване на план за косене и задаване на часова зона
– Настройка на сезора за дъжд
– Определяне на разстоянието за стартиране

За да определите разстоянието за стартиране, защитата с ПИН код на косачката-робот трябва да е деактивирана.
► Ако е активна защита с ПИН код: деактивирайте я от приложението „MY iMOW®“.

6 Използване на косачката-робот като отделен уред

6.1 Описание на функциите

6.1.1 Описание на функциите



Косачката-робот коси тревата по произволно избрани пътища. За да може косачката-робот да разпознае границите на площта за косене, около нея трябва да бъде положен ограничителен кабел (1).

Ограничителният кабел (1) предава сигнал към косачката-робот. Сигналът се генерира от докинг станцията.

Неподвижните препятствия (2) в зоната на косене се откриват от косачката-робот с помощта на ултразвукови сензори и сензор за удар.

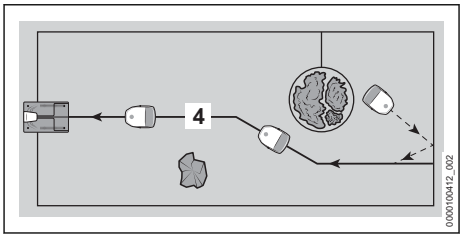
Ако косачката-робот открие неподвижно препятствие (2), забавя, блъска се във фиксираното препятствие и след това продължава в различна посока.

Зоните (3), през които косачката-робот не е разрешено да преминава, и препятствията, в които не трябва да се блъска, трябва да бъдат ограничени от останалата част от площта за косене с помощта на ограничителния кабел (1).

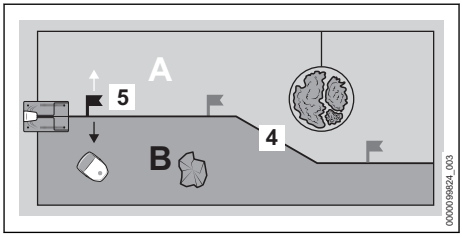
Ако косачката-робот разпознае ограничена зона (3), тя забавя и след това продължава в друга посока.

В режим на косене косачката-робот напуска докинг станцията самостоятелно и коси тревата.

Косачката-робот се управлява с помощта на приложението „MY iMOW®“ и чрез бутоните на командния панел на косачката-робот. Светлинните ленти на косачката-робот и изкуствено генерираният глас предоставят информация за текущото състояние на косачката-робот.

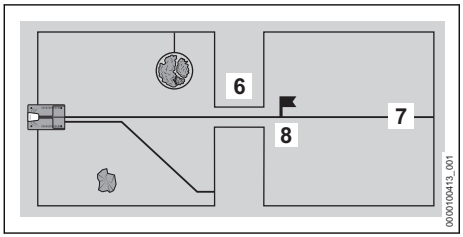


Ако нивото на заряд на акумулаторната батерия е ниско, косачката-робот търси най-близкото направляващо въже (4), докато коси. Когато бъде открито направляващо въже (4), косачката-робот самостоятелно се връща по него към докинг станцията. Докинг станцията презарежда акумулаторната батерия. Най-малко едно направляващо въже (4) трябва да бъде положено в зоната на косене. Могат да се положат максимум три направляващи въжета. Ако режимът на косене трябва да бъде прекъснат или акумулаторната батерия да бъде заредена, косачката робот може също да бъде изпратена директно обратно към докинг станцията чрез приложението „MY iMOW®“ или бутона „Вкъщи“.



Могат да се зададат до три начални точки (5) на направляващото въже (4). Косачката-робот може целенасочено да стигне до съответната начална точка и да започне да коси от там.

Направляващото въже (4) може да се използва за разделяне на площта за косене на няколко зони (пример: A и B). Зоните се определят от начална точка (5). От избраната начална точка косачката-робот може да се насочи наляво или надясно в желаната зона. След това косачката-робот може да коси целенасочено в избраната зона. Началните точки и зони се управляват чрез приложението „MY iMOW®“ и могат да бъдат взети предвид в плана за косене.



Ако в площта за косене има тясно място (6), косачката-робот преминава през тясното място, докато между ограничителните кабели остава определено минимално разстояние. Ако разстоянието е по-малко от минималното разстояние, през тясното място (6) трябва да се положи направляващо въже (7). Тогава направляващото въже (7) води косачката-робот през тясното място (6) до начална точка (8). От началната точка (8), косачката-робот може да коси зоната за косене зад тясното място (6). Колко често косачката-робот да стартира от началната точка (8) може да се управлява в приложението„MY iMOW®“ и да се вземе предвид в плана за косене.

6.2 Подготовка на площта за косене и на косачката-робот за работа

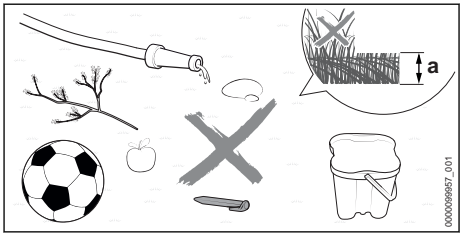
6.2.1 Планиране и подготовка на площта за косене

Преди косачката-робот да бъде въведена в експлоатация, площта за косене трябва да бъде планирана и подготвена. Това позволява стабилна инсталация и незабележима работа и елиминира възможните източници на смущения.

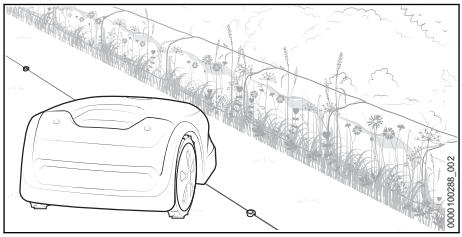
Планиране на площта за косене

- ► Запознайте се с описанията на докинг станцията и прокарването на кабелите в следващите глави.
- ► Прехвърлете информация в собствената си градина:
  - – контур на площта за косене
  - – позиция на докинг станцията
  - – прокарване на ограничителния кабел (спазвайте описаните разстояния между ръбовете и случаите за полагане на кабела)
  - – прокарване на направляващо въже/ направляващи въжета (минимум едно, максимум три)

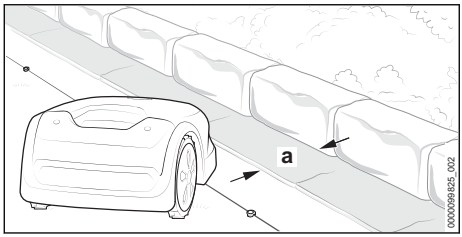
Подготовка на площта за косене



- ► Отстранете намиращите се наоколо предмети.
- ► Отстранете металите, магнитните и електропроводимите материали и старите ограничителни кабели.
- ► Косете тревата с косачка за трева до височината на рязане, която по-късно ще бъде зададена за работа с косачката-робот. Стандартната настройка на височината на рязане е a = 4 cm.
- ► Изравнете дупките и грубите неравности.
- ► Ако земята е твърда и суха, полейте леко площта на косене, за да улесните забиването на фиксиращите пирони.



- ► Благодарение на своята конструкция косачката-робот оставя ивица неокосена трева по протежение на непроходимите площи. Тази лента може напр. да се използва за засяване на семена цветя за създаване на площи с пчелна паша.



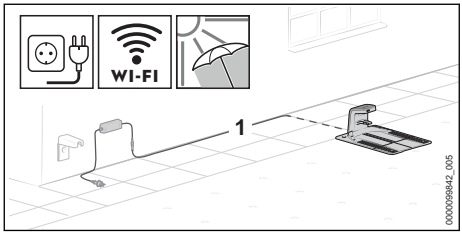
► Ако се цели косене без граници по непроходими площи: поставете бордюрни камъни или плочки за тревни площи с ширина най-малко a = 24 cm по тези площи.

6.2.2 Подготовка на косачката-робот за работа

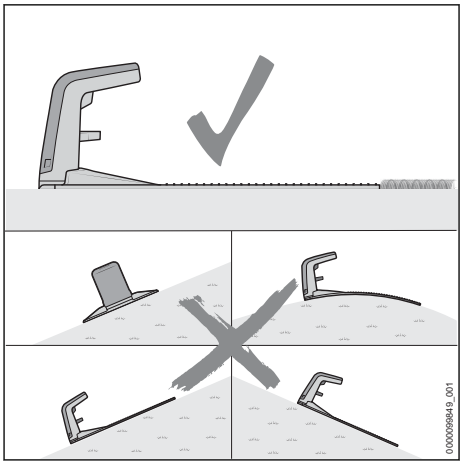
► Отстранете опаковъчния материал и транспортните предпазители.
► Уверете се, че следните части се намират в състояние, отговарящо на изискванията за техническата безопасност:
– Косачка-робот, 🕮 4.6.1
– Косачен механизъм, 🕮 4.6.2
– Акумулаторна батерия, 🕮 4.6.3
– Докинг станция и захранващ блок, 🕮 4.6.4
► Поставете докинг станцията, 🕮 6.3
► Положете ограничителния кабел, 🕮 6.4
► Приключете с полагането на ограничителния кабел, 🕮 6.5.1
► Положете направляващото въже, 🕮 6.6.1
► Свържете електрически докинг станцията, 🕮 6.7.1
► Заредете косачката-робот, 🕮 6.8.1
► Свържете безжичния интерфейс Bluetooth®, 🕮 7.1
► Ако тези стъпки не могат да се извършат: не използвайте повече косачката-робот и се обърнете към специализиран търговски обект на STIHL.

6.3 Поставяне на докинг станция

6.3.1 Общи изисквания



► Изберете място за докинг станцията, така че да са изпълнени следните условия:
– Кабелът за зареждане (1) може да се положи извъ площта за косене към подходящ конакт.
– Докинг станцията и захранващият блок се намират на добре видимо място.
– Докинг станцията е в площта за косене, която е най-голяма или се коси най-често.
– Ако е възможно: мястото да е защитено от атмосферни влияния и да е сенчесто.
– Ако е възможно: докинг станцията е в обхвата на приемане на безжична мрежа (WLAN връзка).
– Ако е възможно: докинг станцията е в площта за косене с наклонено положение в долната част на наклона.

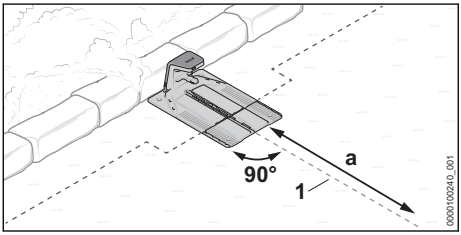


► Подравнете докинг станцията така, че да са изпълнени следните условия:
– Докинг станцията е върху равна повърхност.
– Отворът на докинг станцията сочи напред към площта за косене.
– Докинг станцията е в хоризонтално положение и не е наклонена настрани, напред или назад.
– Подовата плоча не се огъва надолу и лежи хоризонтално на земята.

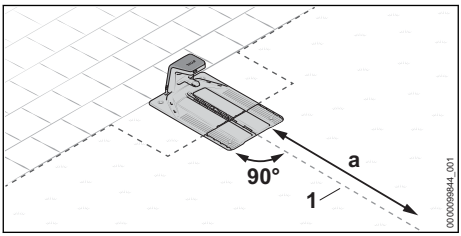
6.3.2 Позициониране на докинг станцията

Правилното позициониране на докинг станцията зависи от планираното местоположение и заобикалящата го среда.
► Изберете място и настройте докинг станцията, както е описано.

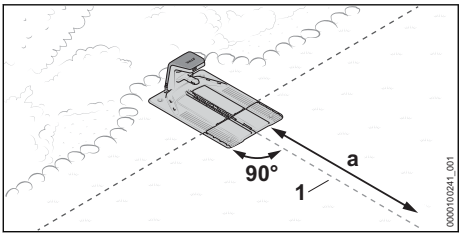
Поставяне на докинг станцията върху площта за косене



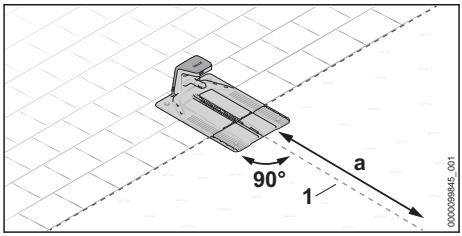
Докинг станцията е на ръба на площта за косене на стената и направляващото въже (1) може да се насочи направо от докинг станцията в площта за косене на дължина от a = 2 m.



Докинг станцията е на ръба на площта за косене. Граничната зона е проходима и направляващото въже (1) може да се насочи на дължина от a = 2 m от докинг станцията в площта за косене.



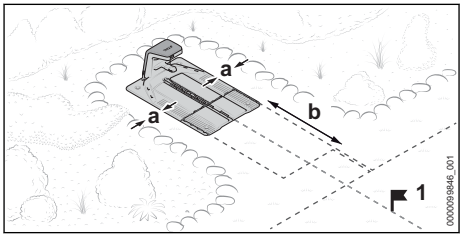
Докинг станцията е частично върху бордюр и частично върху площта за косене, а направляващото въже (1) може да се насочи направо от докинг станцията в площта за косене на дължина от a = 2 m.



Докинг станцията е частично върху проходима площ и частично върху площта за косене, а направляващото въже (1) може да се насочи направо от докинг станцията в площта за косене на дължина от a = 2 m.

- ► Подгответе докинг станцията, 🕮 6.3.3.
- ► Поставете докинг станцията върху площта за косене, 🕮 6.3.4.

Поставяне на докинг станцията извън площта за косене



Докинг станцията е извън площта за косене.

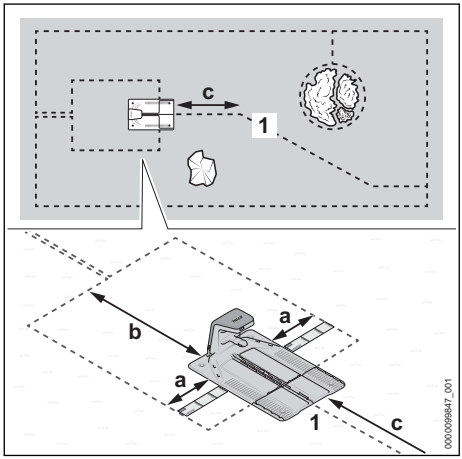
Страничното разстояние до граничещите площи трябва да е минимум a = 15 cm.

Разстоянието от предния ръб на докинг станцията до площта за косене трябва да бъде минимум b = 2 m.

При този вариант задължително трябва да се зададе начална точка (1) в площта за косене, за да завърши въвеждането в експлоатация. След това косачката-робот започва да коси от тази точка, а не директно от докинг станцията. Началните точки могат да бъдат настроени чрез приложението „MY iMOW®“. Честотата на приближаване на началната точка (1) трябва да бъде настроена на 100 % в приложението.

- ► Подгответе докинг станцията, 🕮 6.3.3.
- ► Поставете докинг станцията извън площта за косене, 🕮 6.3.5.

Поставяне на докинг станцията в средата върху площта за косене



Докинг станцията се позиционира като „остров“ с средата на площта за косене.

При този вариант ограничителният кабел се насочва около докинг станцията отзад до ръба на площта за косене. Направляващото вже се насочва напред към ръба на площта за косене.

Страничното разстояние до граничещите площи трябва да е минимум a = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).

Разстоянието от задния ръб на докинг станцията до ръба на площта за косене трябва да е минимум b = 2 m.

Направляващото вже (1) трябва да се насочи на дължина от c = 2 m ж.

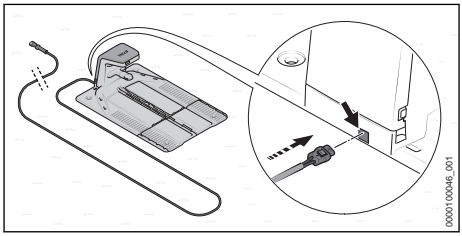
- ► Подгответе докинг станцията, 🕮 6.3.3.
- ► Поставете докинг станцията в средата върху площта за косене, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Подготовка на докинг станцията

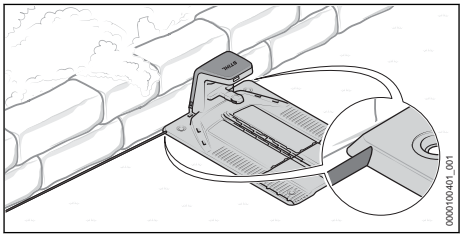
Свързване на кабела за зареждане

УКАЗАНИЕ

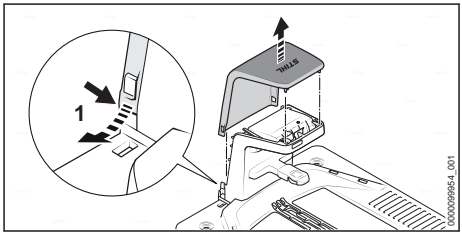
- Когато са монтирани, щепселните съединения на кабела за зареждане са защитени срещу замърсяване, напр. от прах и мръсотия. Ако щепселните съединения са замърсени, докинг станцията може да се повреди.
  - ► Защитете отворените щепселни съединения от замърсяване.
  - ► Почиствайте замърсените щепселни съединения така, както е описано е това ръководство за употреба.



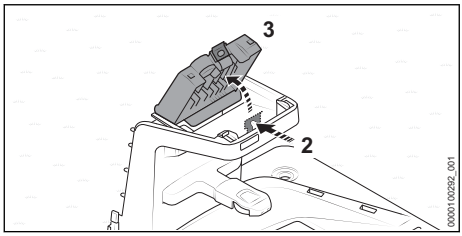
Кабелът за зареждане може да бъде свързан отзад стандартно.



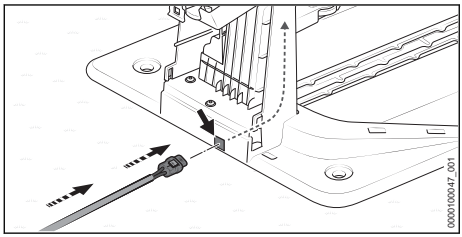
Ако докинг станцията се намира директно на стена, кабелът за зареждане може да бъде прокаран и под подовата плоча. Кабелът за зареждане може да бъде изведен от подовата плоча отляво или отдясно.



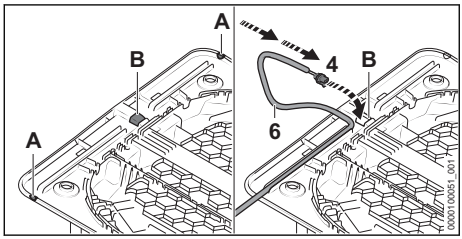
- ► Огънете капака (1) леко навън от двете страни и го свалете нагоре.



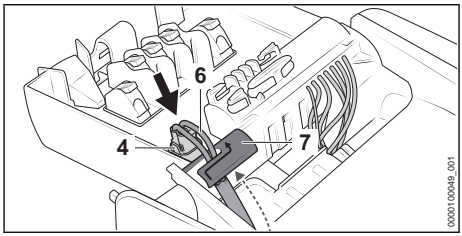
► Натиснете фиксиращия лост (2) и отворете капака (3).



► Ако докинг станцията трябва да се свърже отзад:
  ► Поставете щепсела (4) в прохода (5) и подайте кабела за зареждане (6). Кабелът за зареждане (6) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.

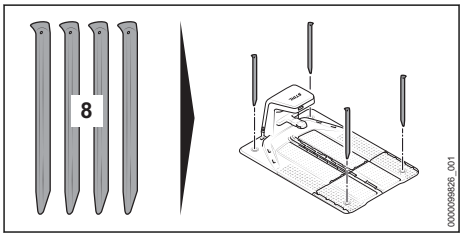


► Ако докинг станцията се намира директно на стена или кабелът за зареждане трябва да бъде прокаран отстрани под подовата плоча:
  ► Отворете и изчистете ръба от желаната страна на подовата плоча в позиция (A).
  ► Изрежете отвор (B) в средата на подовата плоча и го почистете.
  ► Поставете щепсела (4) в отвора (B) и подайте кабела за зареждане (6). Кабелът за зареждане (6) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.



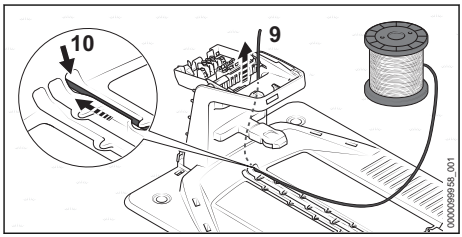
► Фиксирайте кабела за зареждане (6) в държача за кабела (7).
► Вкарайте щепсела (4). Щепселът (4) се фиксира от двете страни с щракване и доловимо.

Закрепване на докинг станцията

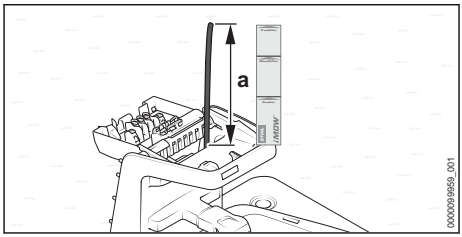


► Закрепете докинг станцията с четири фиксиращи пирона (8) към земята.

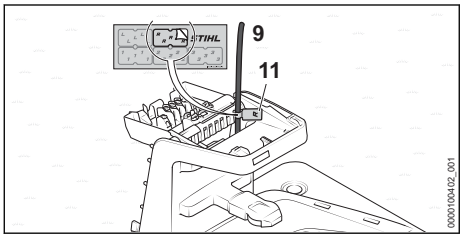
Вкарване на ограничителния кабел



► Поставете началото на кабела (9) в десния проход (10) и го подайте. Ограничителният кабел (9) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.

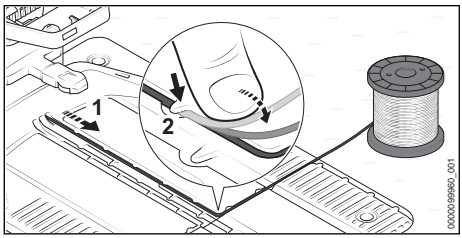


► Подавайте ограничителния кабел, докато започне да изстърча нагоре на дължина от a = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).

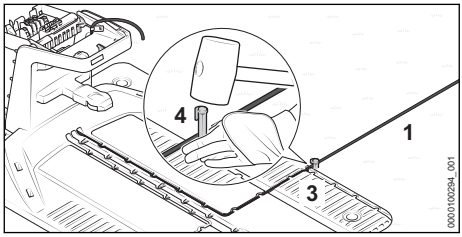


► Маркирайте началото на кабела (9) близо до корпуса с подходящия кабелен маркер (11).
Маркировката улеснява по-късното свързване към правилната клема.

6.3.4 Поставяне на докинг станцията върху площта за косене

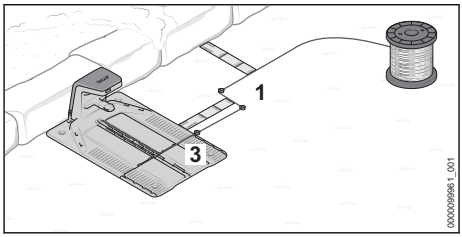


► Поставете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките (2).



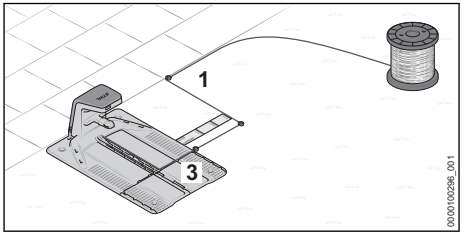
► Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (3) с фиксиращ пирон (4).

Ако докинг станцията е на стена:



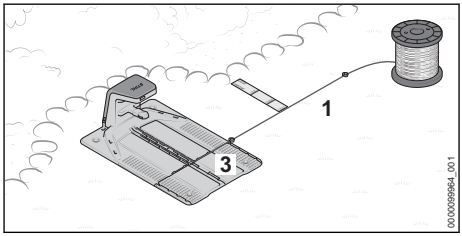
► Отведете ограничителния кабел (1) 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) отстрани на подовата плоча (3).
► Насочете ограничителния кабел (1) успоредно на подовата плоча (3) към ръба на площта за косене и спазвайте разстояние от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).
► Положете ограничителния кабел (1) около площта за косене по посока на часовниковата стрелка, 🕮 6.4.

Ако докинг станцията е в съседна, проходима площ:



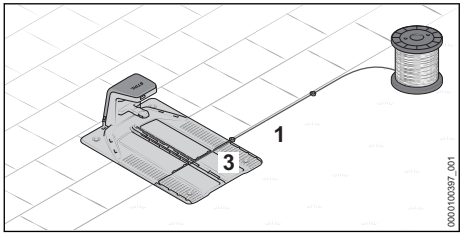
► Отведете ограничителния кабел (1) 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) отстрани на подовата плоча (3).
► Насочете ограничителния кабел (1) успоредно на подовата плоча (3) към ръба на площта за косене.
► Положете ограничителния кабел (1) около площта за косене по посока на часовниковата стрелка, 🕮 6.4.

Ако докинг станцията отчасти е в бордюр и отчасти върху площта за косене:



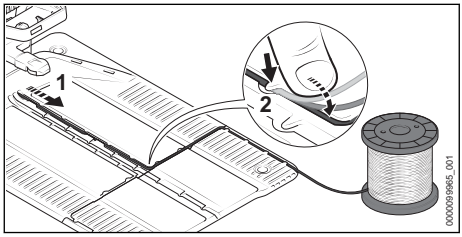
- Отведете ограничителния кабел (1) настрани от подовата плоча (3) и спазвайте разстояние от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) успоредно на бодюра.
- Положете ограничителния кабел (1) около площта за косене по посока на часниковата стрелка, 🕮 6.4.

Ако докинг станцията частично е върху походима площ и отчасти върху площта за косене:

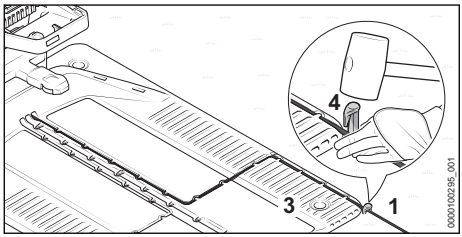


- Отведете ограничителния кабел (1) настрани от подовата плоча (3) и го положете покрай проходимата площ.
- Положете ограничителния кабел (1) около площта за косене по посока на часниковата стрелка, 🕮 6.4.

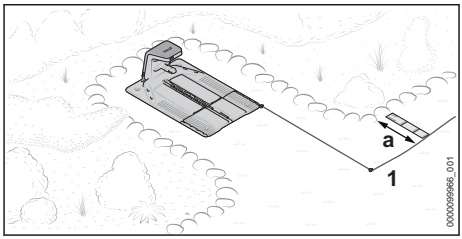
6.3.5 Поставяне на докинг станцията извън площта за косене



- Поставете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките (2).

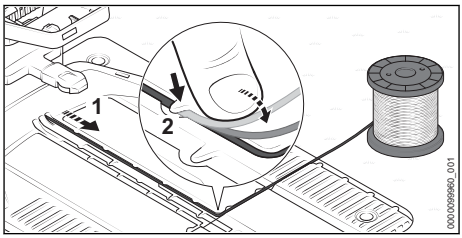


- Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (3) с фиксиращ пирон (4).

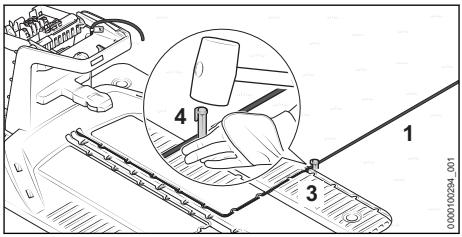


- Насочете ограничителния кабел (1) напред към площта за косене.
  Правилното разстояние до ръба на площта за косене зависи от това дали ръбът на площта за косене е проходим или трябва да се спазва разстояние от a = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).
- Положете ограничителния кабел (1) около площта за косене по посока на часниковата стрелка, 🕮 6.4.

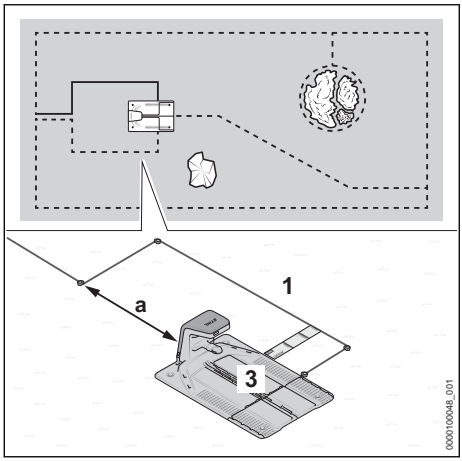
6.3.6 Поставяне на докинг станцията в средата върху площта за косене



- Поставете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките (2).



- Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (3) с фиксиращ пирон (4).

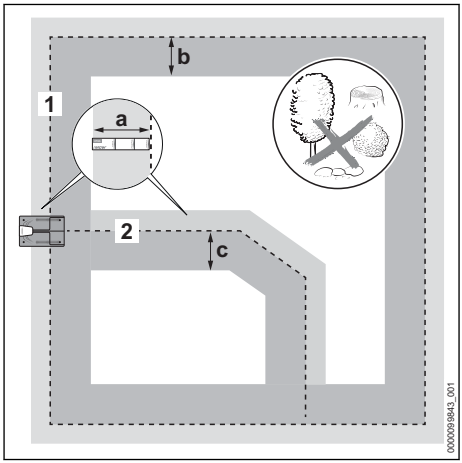


- Отведете ограничителния кабел (1) на поне 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) настрани от подовата плоча (3).
- Насочете ограничителен кабел (1) на разстояние от минимум a = 2 m зад подовата плоча (3).
- Насочете ограничителния кабел (1) в средата зад докинг станцията към ръба на площта за косене.
  Правилното разстояние до ръба на площта за косене трябва да се спазва в зависимост от съседната зона.
- Положете ограничителния кабел (1) около площта за косене по посока на часовниковата стрелка, 🕮 6.4.

6.4 Полагане на ограничителна тел

6.4.1 Общи изисквания

Проверка на прокарването на ограничителния кабел и на направляващото въже в площта за косене



- Уверете се, че зоната за косене е равна по протежение на ограничителния кабел и на направляващото въже на следните ширини и е възможно най-свободна от препятствия:

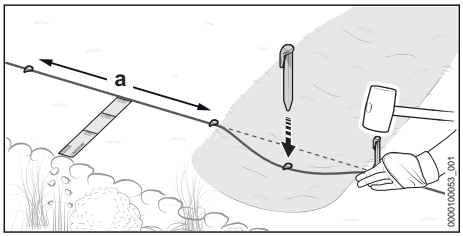
Ограничителен кабел (1)
- навън: a = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler)
- навътре: b = 1,2 m

Направляващо въже (2)
- надясно по посока на движението към докинг станцият: a = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler)
- наляво по посока на движението към докинг станцията: c = 1,2 m

Полагане на ограничителна тел
- Започвайки от докинг станцията, положете ограничителен кабел по посока на часовниковата стрелка.
- Не прегъвайте, не режете, не обтягайте и не кръстосвайте ограничителния кабел.
- Уверете се, че ограичителният кабел не пресича направляващото въже.
  - Изключение: при инсталиране на пътека направляващото въже трябва да пресича ограничителния кабел.
- Поддържайте разстояние от най-малко 1 m от ограничителните кабели на съседните инсталации на косачката-робот.

- Уверете се, че дължината на ограничителния кабел не надвишава 850 m.
- Не полагайте ограничителния кабел и направляващото въже на различна дълбочина.

Закрепване на ограничителния кабел и на направляващото въже

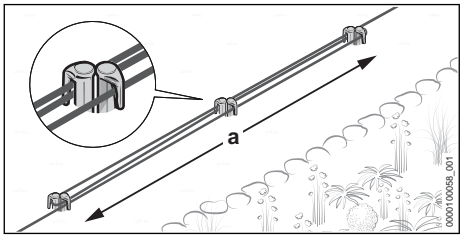


- Закрепете ограничителния кабел и направляващото въже с фиксиращите пирони така, че да са изпълнени следните условия:
  – Разстоянието между фиксиращите пирони е най-много a = 1 m.
  – Ограничителният и кабел и направлявото въже лежат плоско на земята във всички точки.
  – Фиксиращите пирони са забити докрай.

Полагане на кабелни резерви

Кабелните резерви улесняват извършването на корекции при полагане на кабела и дават възможност за бъдещи корекции.
Примери:
– Бордюрът се разширява и отново трябва да бъде ограничен.
– Храстите и шубраците растат и ограничителната тел трябва да се прекара в поголяма дъга около растението.
– Ограничителният кабел е отрязан твърде късо на докинг станцията и не може да бъде свързан.

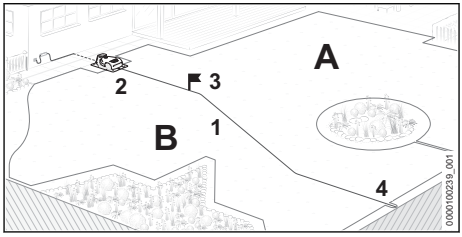
Могат да бъдат планирани и положени една или повече кабелни резерви.



- Насочете ограничителен кабел успоредно и близо един до друг около 2 фиксиращи пирона на дължина a = 1 m, без да пресичате ограничителните кабели.
- Закрепете кабелната резерва в средата с още два фиксиращи пирона.

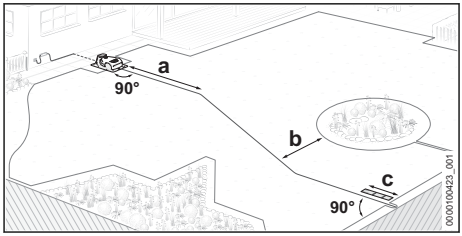
6.4.2 Планиране на направляващото въже и поставяне на точката на свързване в ограничителния кабел

Полагането на направляващо въже или на няколко направняващи въжета трябва да се планира внимателно предварително. При полагане на ограничителния кабел трябва да се вземе предвид положението на всички направляващи въжета. Трябва да се положи поне едно направляващо въже, могат да се положат три направляващи въжета.

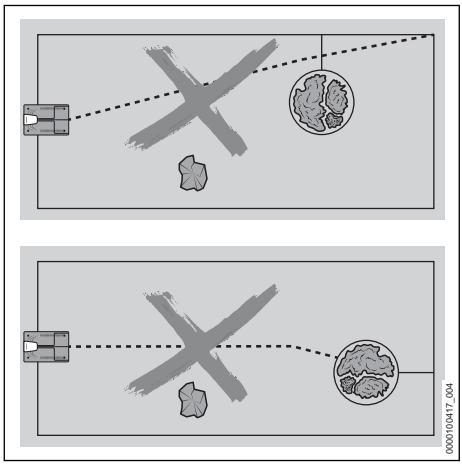


Едно направляващо въже (1) ипълнява следните функции:
– Ориентация за връщане в докинг станцията (2)
– Насочване към начална точка (3)
– Разделяне на площта за косене на зони (A и B)

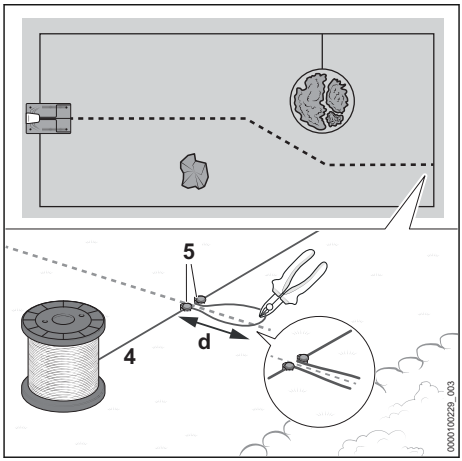
Направляващото въже (1) се полага през площта за косене, започвайки от докинг станцията (2) и се свързва към околния ограничителен кабел (4) възможно най-далеч. 📖 6.6



- ► Планирайте направлявашото въже така, че да са изпълнени следните условия:
- – Насочете направляващото въже направо по дължина от a = 2 m от докинг станцията в площта за косене.
- – Минималното разстояние между направляващото въже и околния ограничителен кабел е b = 27,5 cm
- – Направляващото въже се полага направо и под прав ъгъл към ограничителния кабел с минимално разстояние c = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) и се свързва.



- – Направляващото въже не трябва да пресича връзка с ограничената зона.
- – Направляващото въже не трябва да се свързва към ограничителния кабел в край.
- – Направляващото въже не трябва да се свързва към ограничителния кабел на ограничена зона в край.
- – Направляващото въже не трябва да пресича ограничитения кабел.
  Изключение: при инсталиране на пътека направляващото въже трябва да пресича ограничителния кабел.
- – Направляващото въже не трябва да бъде прегънато или опънато и не трябва да се пресича.



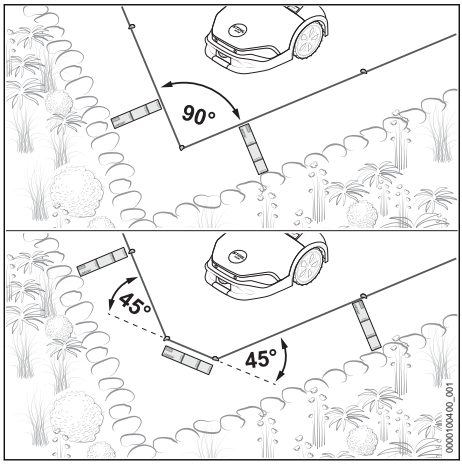
При инсталацията на околния ограничителен кабел (4) точката на свързване на направляващото въже трябва да бъде поставена:

- ► Закрепете ограничителния кабел (4) на предвидените места с фиксиращ палец (5).
- ► Поставете ограничителния кабел (4) в примка с дължина d = 15 cm и го закрепете с допълнителен фиксиращ пирон (5).
- ► Разрежете ограничителния кабел (4) в края на кабелната примка, напр. със страничен нож.
  В края на инсталацията краищата на кабела се свързват с направляващото въже. 🕮 6.6
- ► Положете ограничителния кабел (4) по-далче около площта за косене.

6.4.3 Краища

Краища с ъгъл от 90°

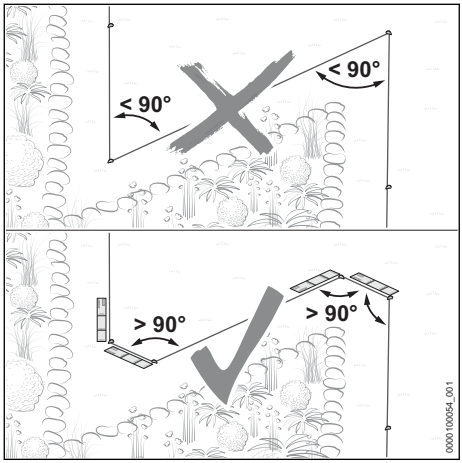
Краищата с ъгъл от 90° могат да бъдат разделени на два края с ъгъл от 45°. Косачката-робот променя посоката си в тази зона по-равномерно и по-малко рязко.



► Положете огранитиелния кабел напречно в края на дължина най-малко от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).

Заострени краища с ъгъл < 90°

Разделете заострени краища с ъгъл < 90° на два края. Косачката-робот променя посоката си в тази зона по-равномерно и по-малко рязко.

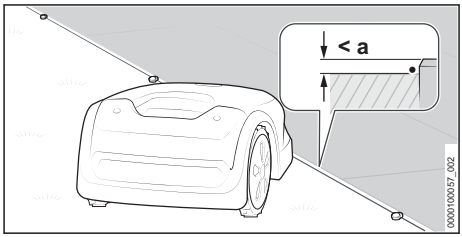


► Уверете се, че при заострените краища ъгълът не е по-малък от 90°.
► Ако ъгълът е по-малък от 90°: разделете го.
  ► Поставете край с ъгъл по-голям от 90°. След това положете направо ограничителния кабел на дължина най-малко от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).
  ► След това поставете край с ъгъл по-голям от 90°. След това положете направо ограничителния кабел на дължина най-малко от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).

6.4.4 Проходима площ

Непосредствено граничещите до площите за косене площи могат да бъдат преминати от косачката-робот, ако разликата във височината между проходимата площ и зоната за косене не е повече от 1,5 cm. Основата трябва да е твърда и без препятствия.
Примери:
– тераса
– павирана пътека
– Бордюрни камъни или плочки за тревни площи

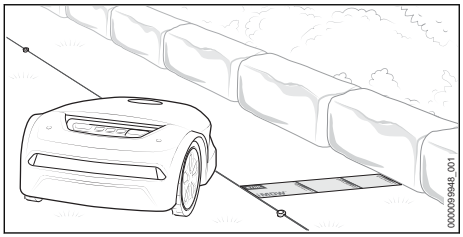
Косенето без ръбове е възможно благодарение на малкото разстояние между ограничителния кабел и проходимата площ.



► Положете ограничителния кабел успоредно на проходимата площ без разстояние. Максималната разлика във височината между проходимата площ и площта за косене е a = 1,5 cm

6.4.5 Непроходима площ

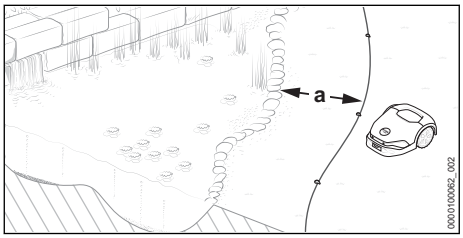
Една зона е непроходима, ако в зоната за косене близо до земята има изстърчащи препятствия, основата не е твърда или е много неравна и ако разликата във височината между площта за косене и съседната зона е повече от 1,5 cm.
Примери:
– стена или ограда
– жив плет или храсти с ниско растящи клони
– алпинеум или чакълена пътека
– силно закоренена или неравна земя



- ► Положете ограничителния кабел на разстояние от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) успорено на непроходимата площ.
- ► Ако непроходимата площ е върху площта за косене: ограничете непроходимата площ с ограничена зона.

6.4.6 Водна площ

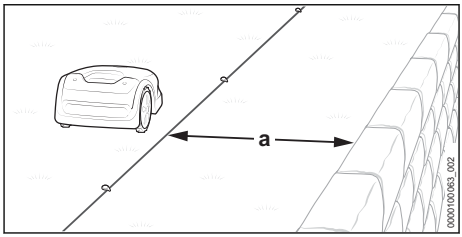
Трябва да се поддържа по-голямо разстояние между кабелите до водните площи, ако водната площ не е ограничена от площта за косене с неподвижно препятствие с височина най-малко от 10 cm.
Примери:
– градинско езерце
– басейн
– поток или вада



- ► Положете ограничителния кабел на разстояние a = 1 m успоредно на бреговата зона.
- ► Ако водната площ е върху площта за косене: ограничете водната площ с ограничена зона.

6.4.7 Ръб

Трябва да се поддържа по-голямо разстояние между кабелите до ръба, ако ръбът не е ограничен от площта за косене с неподвижно препятствие с височина най-малко от 10 cm.
Примери:
– стълбище
– подпорна стена
– терасовиден наклон

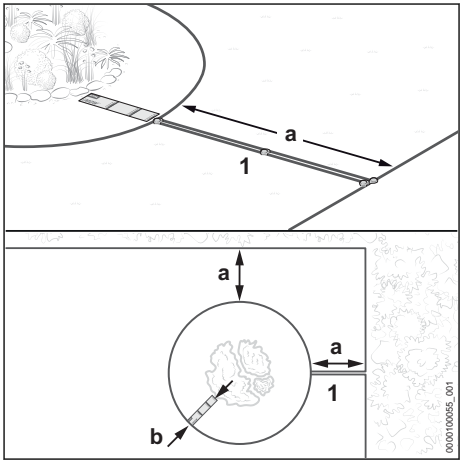


- ► Положете ограничителния кабел на разстояние от a = 1 m успоредно на ръба.

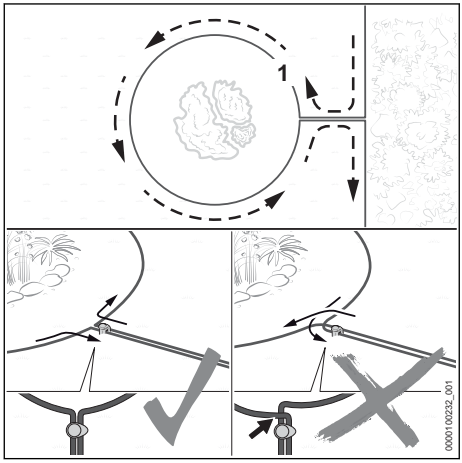
6.4.8 Ограничена зона

Зоните върху площта за косене, които не могат или не трябва да бъдат преминавани от косачката-робот, трябва да бъдат ограничени с ограничена зона.
Примери:
– бордюр без плътен и минимум 10 см висок ръб
– градинско езерце или басейн без плътен и минимум 10 cm висок ръб
– препятствия, които не трябва да се докосват
– препятствия, които не са достатъчно здрави
– препятствия, които са по-ниски от 10 cm

За стабилна режим на косене, ограничените зони не трябва да имат извити навътре форми.



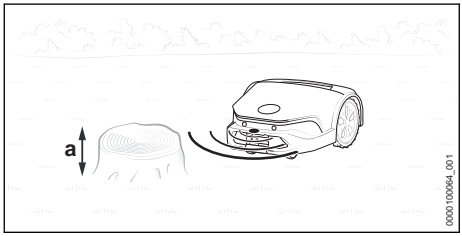
- Насочете ограничителния кабел (1) далеч от ръба по посока на ограничената зона. Уверете се, че следните размери са спазени за ограничената площ:
  – минимално разстояние до други ограничителни кабели a = 55 cm
  – разстояние между кабелите b = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) (при водни площи и ръбове b = 1 m)
  – минимален диаметър и ограничена зона 74 cm (дължина: 2x iMOW® Ruler)



- Положете ограничителния кабел (1) около зоната, която трябва да бъде ограничена.
- Насочете ограничителен кабел (1) успоредно и близо един до друг обратно до ръба, без да пресичате ограничителните кабели.

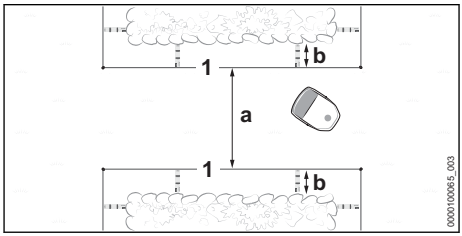
6.4.9 Неподвижно препятствие

Не е необходимо неподвижно препятствие върху площта за косене да бъде ограничено от ограничена зона, ако препятствието е високо най-малко 10 cm. Препятствието се открива от ултразвуковите сензори и сензора за удар.



- Неподвижно препятствие с височина най-малко a = 10 cm не трябва да бъде ограничавано.

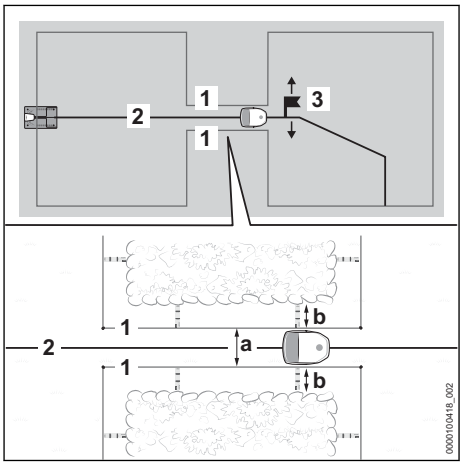
6.4.10 Тясно място



Косачката-робот преминава през всички тесни места, стига да се поддържа минимално разстояние (a) между ограничителните кабели (1).

- Положете ограничителния кабел (1), както е показано, и се уверете, че са спазени следните размери:
  – минимално разстояние между ограничителните кабели (1) в тясното място: a = 2 m
  – Ако тясното място е ограничено от странични препятствия: вземете под внимание допълнително разтояние от b = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler)
- Ако минималното разстояние a = 2 m между ограничителните кабели (1) не бъде достигнато:
  Положете направляващо въже през тясното място.

Тясно място с направляващо въже



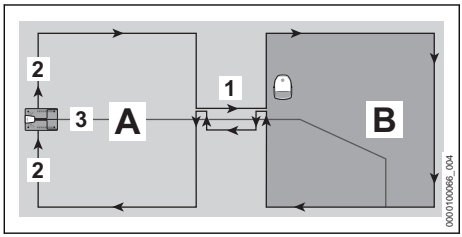
Направляващо въже (2) насочва косачката-робот през тясно място, стига да се поддържа минимално разстояние (a) между ограничителните кабели (1).

В края на въвеждането в експлоатация трябва да се зададе начална точка (3) зад тясното място и нейната честота на приближаване. В противен случай косачката-робот няма да намери пътя си през тясното място. Началните точки могат да бъдат настроени чрез приложението „MY iMOW®“.

- Положете ограничителния кабел (1), както е показано, и се уверете, че са спазени следните размери:
  - минимално разстояние между ограничителните кабели (1) в тясното място: a = 55 cm
  - Ако тясното място е ограничено от странични препятствия: вземете под внимание допълнително разтояние от b = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler)
- Положете направляващото въже (2) с центъра на тясното място.
- Ако страничното разстояние b = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) не бъде достигнато: инсталирайте пътека, за да можете да насочвате косачката-робот към друга площ за косене 🕮 6.4.11 или ограничете зоната на тесното място от площта за косене.

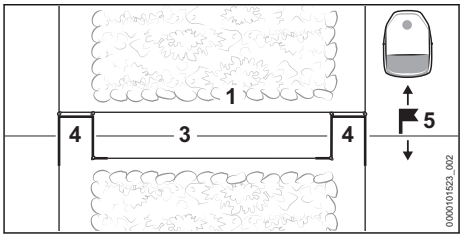
6.4.11 Пътека

Описание на функциите



С помощта на пътека (1) тесните места могат целенасочено да се преодолеят или да се инсталират прекосявания. Пътеката разделя площта за косене на главна площ за косене (A) и допълнителна площ за косене (B).

Ограничителният кабел се полага (2) без прекъсвания. Той оформя пътеката при прехода от главната площ за косене (A) към площта за косене (B).



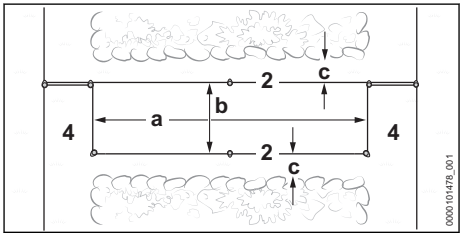
Телените примки (4) сигнализират на косачката робот, че пътеката започва или свършва.

В средата на пътеката трябва да се положи направляващо въже (3).

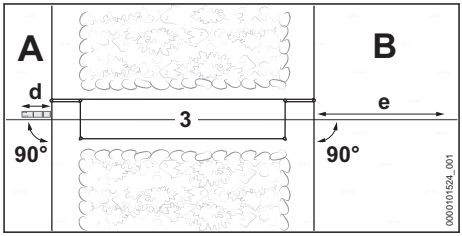
След пътеката трябва да се постави начална точка (5) в зоната за косене (B). В противен случай косачката-робот няма да намери своя път от главната площ за косене (A) през пътеката към зоната за косене (B). Началните точки и тяхната честота на приближаване могат да бъдат настроени чрез приложението „MY iMOW®“.

Вътре в пътеката не се коси.

Общи изисквания

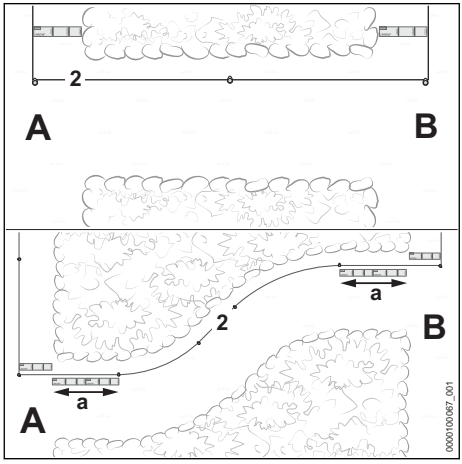


- Уверете се, че са изпълнени следните условия:
  - Минималното разстояние между телените примки (4) е минимум a = 74cm (дължина: 2x iMOW® Ruler).
  - Разстоянието между ограничителите кабели (2) е минимум b = 55 cm.
  - Разстоянието до страничните препятствия е минимум c = 15 cm.

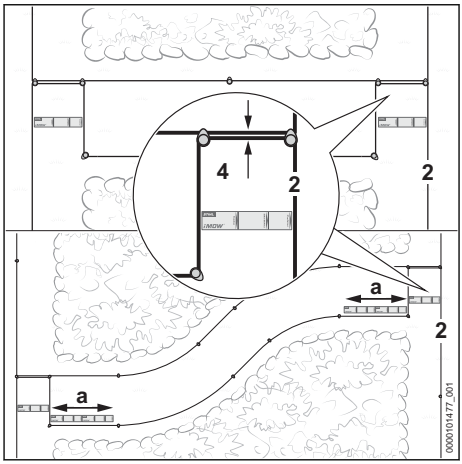


- Уверете се, че са изпълнени следните условия:
  - Направляващото въже (3) може да се насочи пред пътеката на дължина от минимум d = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) направо и под прав ъгъл (90°) към пътеката.
  - Направляващото въже (3) може да се насочи след пътеката на дължина от минимум e = 2 m направо и под прав ъгъл (90°) от пътеката в площта за косене (B).
- Ако разстоянията и дължините не могат да бъдат спазени, площта за косене трябва да се отдели от главната площ за косене (A) и да се инсталира допълнителна площ.

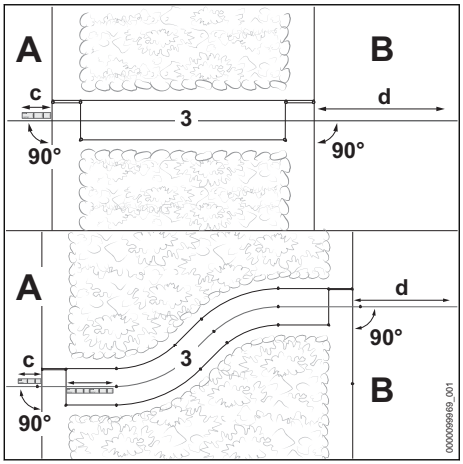
Прокарване на пътека



- Насочете ограничителния кабел (2), както е показано, от главната площ за косене (A) към площта за косене (B).
- Ако пътеката се прокарва в завой: положете ограничителния кабел (2) на дължина от a = 74 cm (дължина: 2x iMOW® Ruler) в началото и края на пътеката направо и под прав ъгъл (90°) към площта за косене.
- Насочете ограничителния кабел (2) по посока на часовниковата стрелка около площта за косене (B) и обратно към пътеката.



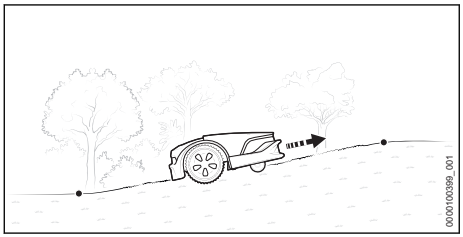
- Насочете огранитиелния кабел (2) на дължина от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) успоредно и близо един до друг, без ограничителните кабели да се пресичат.
- Насочете ограничителния кабел (2) на разстояние от минимум 55 cm успоредно по посока на главната площ за косене (A).
- Насочете ограничителния кабел (2) на дължина от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) успоредно и близо един до друг към главната площ за косене (A), без ограничителните кабели да се пресичат.
- Ако пътеката се прокарва в завой: положете ограничителния кабел (2) на дължина от a = 74 cm (дължина: 2x iMOW® Ruler) в началото и края на пътеката направо и под прав ъгъл (90°) към площта за косене.
- Завършете полагането на кабела върху главната площ за косене (A).



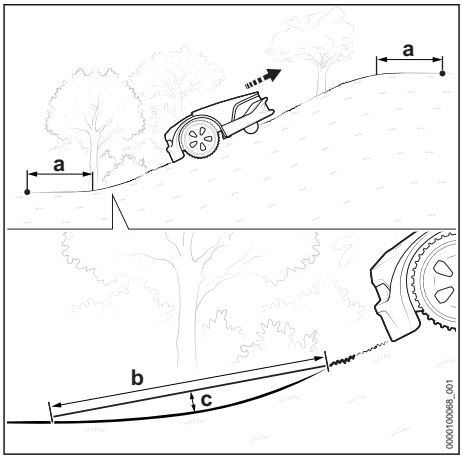
- Насочете направляващото въже (3) върху главната площ за косене (A) на дължина от минимум c = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) направо и под прав ъгъл (90°) към пътеката.
- Положете направляващото въже в средата на пътеката.
- Насочете направляващото въже (3) след пътеката на дължина от минимум d = 2 m направо и под прав ъгъл (90°) в площта за косене (B).

6.4.12 Нанагорнища/наклони

Косачката-робот може да се справя и с нанагорнища до 45 %. С тяговите колела iMOW® могат да се преодоляват и да се косят наклони до 55 %. Тяговите колела iMOW® се предлагат като принадлежности.



- Ако в площта за косене има нанагорнище/наклон до 27 %: положете ограничителния кабел нормално.

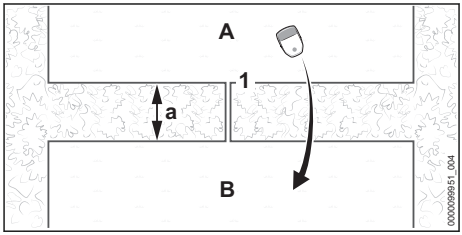


- Ако в площта за косене има нанагорнище/наклон по-голям от 27 %: преди и след нанагорнището/наклона положете ограничителния кабел на разстояние a = минимум 1,20 m.
- За да може косачката-робот да преодолее прехода между ниво и нанагорнището/наклона, радиусът на прехода трябва да бъде такъв, че разстоянието до земята c = 10 cm да не се превишава с дължина b = 1 m.

6.4.13 Допълнителна площ

Самата косачка-робот не може да достигне допълнителната площ. Косачката-робот трябва да се постави в допълнителната площ от клиента.

В допълнителната площ не може да се полага направляващо въже.



- Насочете и положете ограничителния кабел (1) от главната зона (A) към допълнителната площ (B).
  Минимално разстояние до ограничителните кабели a = 74 cm (дължина: 2x iMOW® Ruler)
- Уверете се, че дължината на ограничителния кабел (1) не надвишава 850 m.

► Насочете ограничителен кабел (1) успоредно и близо един до друг обратно към косещата площ (A), без да пресичате ограничителните кабели.

6.4.14 Малка площ за косене

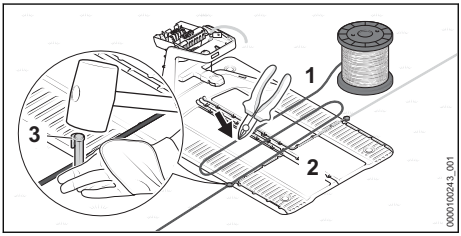
Модулът за малка площ STIHL AKM 100 трябва да се използва за малка площ за косене, която изисква по-малко от 20 m ограничителен кабел.

STIHL AKM 100 стабилизира кабелния сигнал и се интегрира в съединителния кабел с помощта на съединителните за кабели.

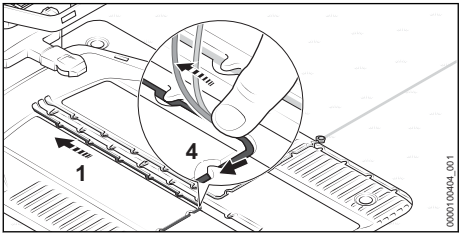
6.5 Приключване на полагането на ограничителния кабел

6.5.1 Приключване на полагането на ограничителния кабел

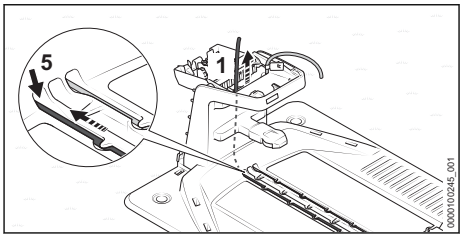
Докинг станция на ръба на площта за косене, докинг станция на ръба на моравата



► Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (2) с фиксиращ пирон (3).
► С ограничителния кабел (1) измерете две ширини на подовата плоча (2) и след това отрежете ограничителния кабел (1) по дължина със страничен нож.

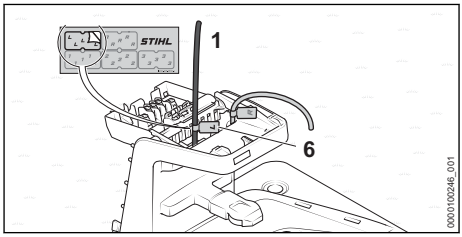


► Поставете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките (4).



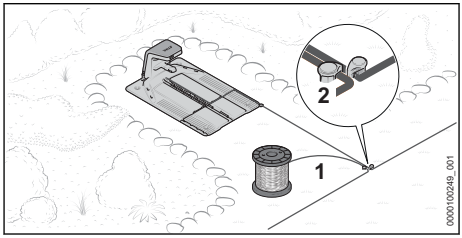
► Поставете оганичителния кабел (1) в левия проход (5) и го подайте.

Краят на кабела (1) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.

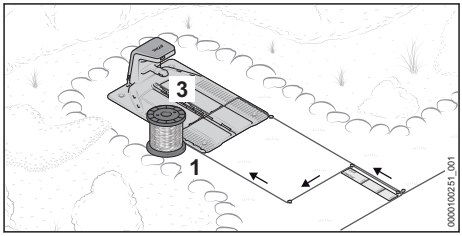


► Маркирайте края на кабела (1) близо до корпуса с подходящия кабелен маркер (6).

Докинг станция извън площта за косене

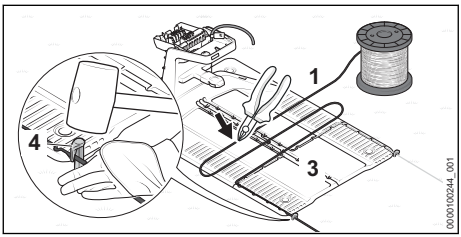


► Насочете ограничителния кабел (1) близо до вече положения ограничителен проводник и го закрепете с фиксиращ пирон (2).

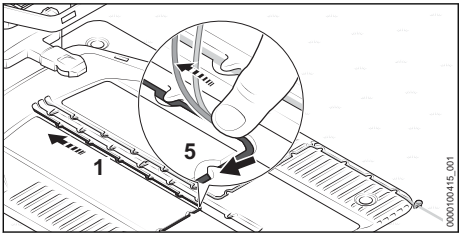


► Насочете ограничителния кабел (1) близо и успоредно до другия ограничителен кабел на дължина от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) обратно към докинг станцията, така че да не пресича огранитиелните кабели.

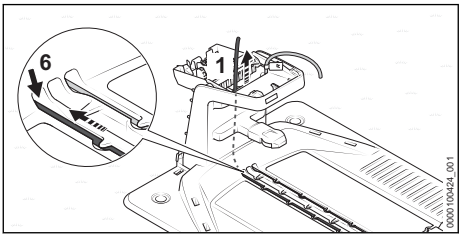
► Насочете ограничителния кабел (1) назад към ръба и към основната плоча (3).



► Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (3) с фиксиращ пирон (4).
► С ограничителния кабел (1) измерете две ширини на подовата плоча (3) и след това отрежете ограничителния кабел (1) по дължина със страничен нож.

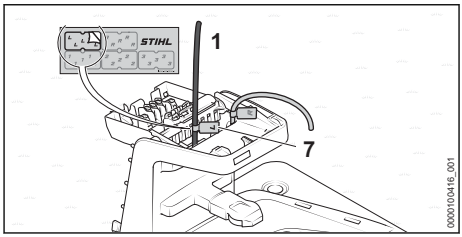


► Поставете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките (5).



► Поставете оганичителния кабел (1) в левия проход (6) и го подайте.

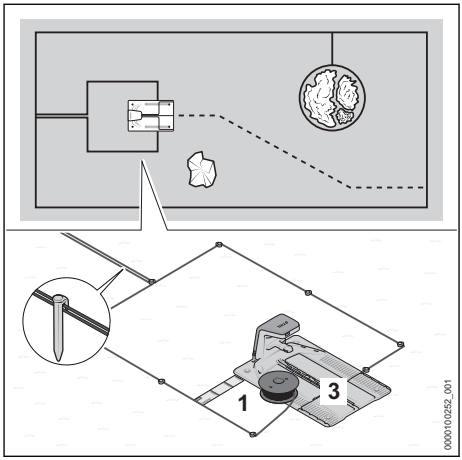
Краят на кабела (1) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.



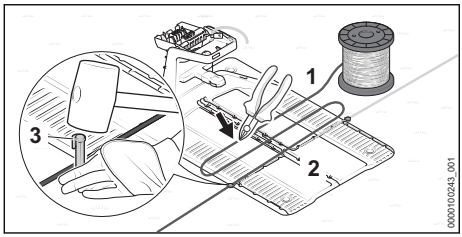
► Маркирайте края на кабела (1) близо до корпуса с подходящия кабелен маркер (7).

За да завършите въвеждането в експлоатация, задължително трябва да се зададе начална точка в площта за косене. В противен случай косачката-робот няма да намери площта за косене. Началните точки и тяхната честота на приближаване могат да бъдат настроени чрез приложението „MY iMOW®“.

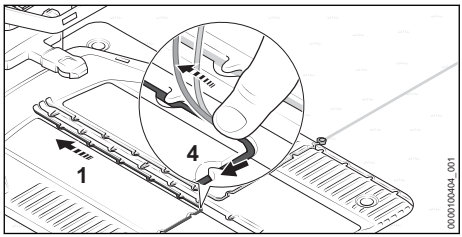
Поставяне на докинг станцията в средата върху площта за косене



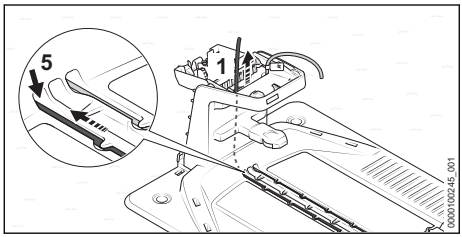
► Насочете ограничителния кабел (1) близо до вече положените ограничителни кабели.
► Насочете ограничителния кабел (1) близо и успоредно до другия ограничителен кабел обратно към докинг станцията, така че да не пресича ограничителните кабели.
► Насочете ограничителния кабел (1) на разстояние от 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) около одовата плоча (3) напред.



► Закрепете ограничителния кабел (1) директно към подовата плоча (2) с фиксиращ пирон (3).
► С ограничителния кабел (1) измерете две ширини на подовата плоча (2) и след това отрежете ограничителния кабел (1) по дължина със страничен нож.

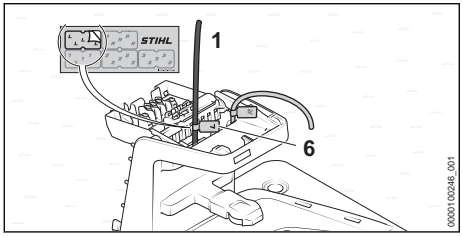


► Поставете ограничителния кабел (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките (4).



► Поставете оганичителния кабел (1) в левия проход (5) и го подайте.

Краят на кабела (1) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.



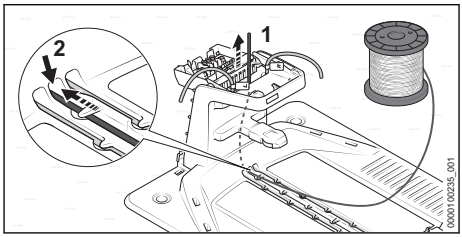
► Маркирайте края на кабела (1) близо до корпуса с подходящия кабелен маркер (6).

6.6 Полагане на направляващото въже

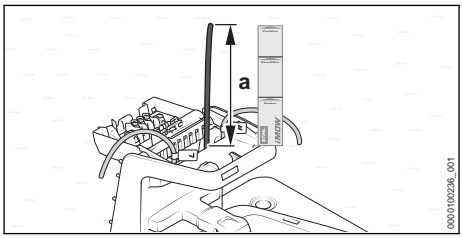
6.6.1 Полагане на направляващото въже

При полагане на ограничителния кабел трябва да се вземе предвид положението на всички направляващи въжета.

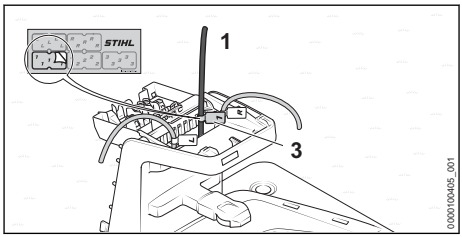
► Спазвайте общите спецификации за полагане на направляващото въже 🕮 6.4.2.



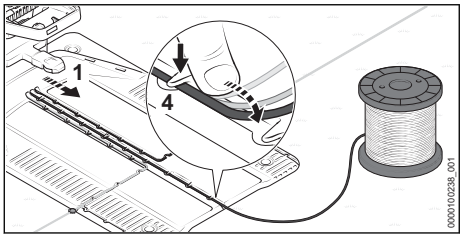
► Поставете началото на направляващото въже (1) в средния проход (2) и го подайте. Направляващото въже (1) се избутва нагоре вътре в докинг станцията.



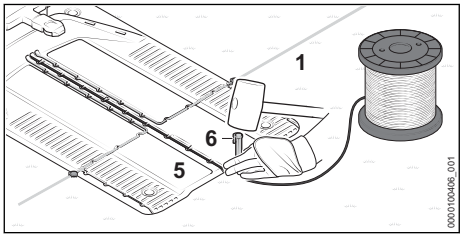
► Подавайте направляващото въже (1), докато започне да изстърча нагоре на дължина от a = 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler).



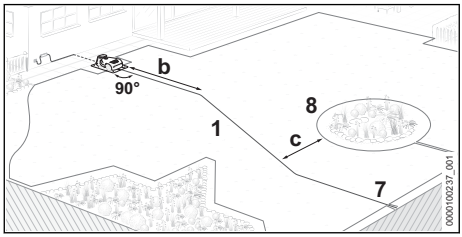
► Маркирайте направляващото въже (1) близо до корпуса с подходящия кабелен маркер (3).
Маркировката улеснява по-късното свързване към правилната клема.



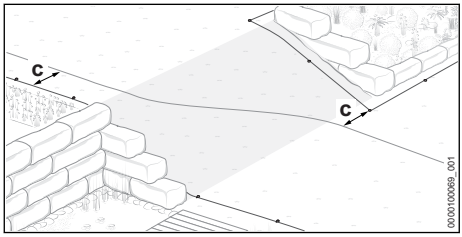
► Поставете направляващото въже (1) в подовата плоча така, че да лежи плоско в кабелния канал и да бъде фиксирано от куките (4).



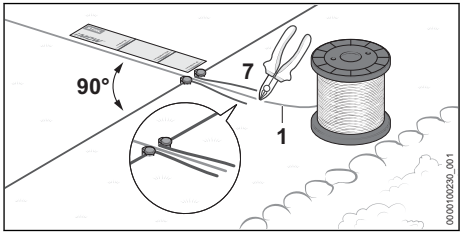
► Закрепете направляващото въже (1) директно към подовата плоча (5) с фиксиращ пирон (6).



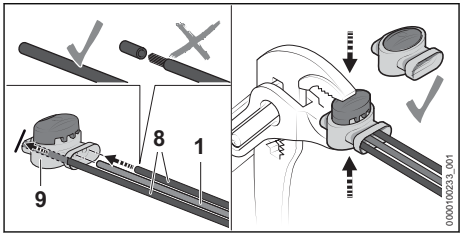
► Насочете направляващото въже (1) на дължина от b = 2 m направо и под прав ъгъл (90°) от докинг станцията в площта за косене.
► Насочете направляващото въже (1) към кабелната примка (7) на ръба на площта за косене. Разстоянието до околния ограничителен кабел (8) трябва да е поне c = 27,5 cm.



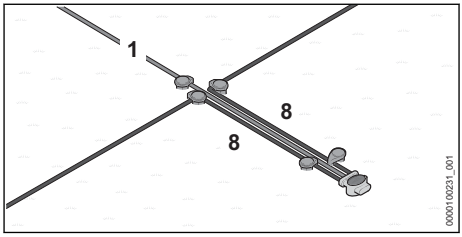
► Положете направляващото въже диагонално върху наклони. Разстоянието до ограничителния кабел трябва да е минимум c = 27,5 cm.



► Насочете направляващото въже (1) на дължина от минимум 37 cm (дължина: 1x iMOW® Ruler) направо и под прав ъгъл (90°) спрямо кабелната примка (7).
► Положете направляващото въже (1) през средата на кабелната примка (7).
► Разрежете направляващото въже (1) в края на кабелната примка (7) със сътраничен нож и поставете всички краища на кабелите на еднаква дължина.



► Вкарайте краищата на ограничителните кабели (8) и направляващото въже (1) в съединителя за кабели (9) докрай. Краищата на кабелите не трябва да се оголват.
► Притиснете съединителя за кабели (1) с клещи докрай.

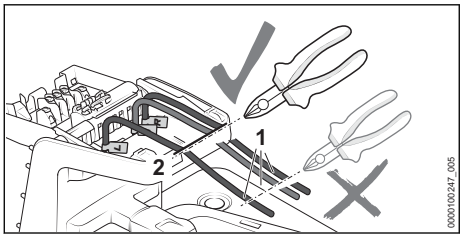


► Насочете ограничителните кабели (8) и направляващото въже (1) успоредно и близо един до друг, без да пресичат кабелите.

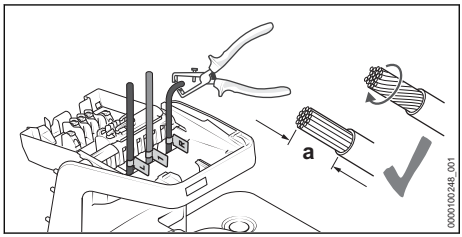
► Закрепете кабелите с допълнителни фиксиращи проводници.

6.7 Електрическо свързване на докинг станцията

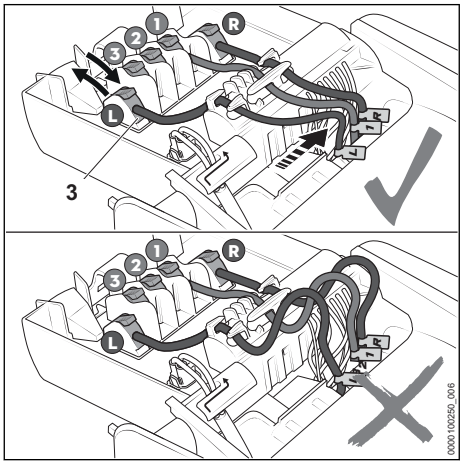
6.7.1 Свързване на ограничителния кабел и направляващото въже



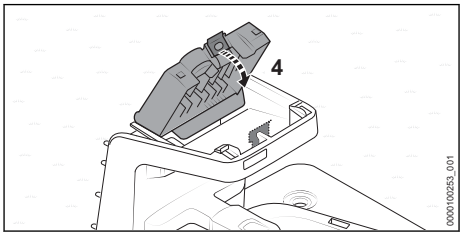
► Опънете леко краищата на кабела (1) и изрежете по дължина по ръба (2) със страничен нож.



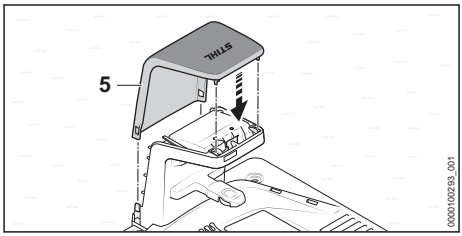
► Оголете краищата на кабела с дължина a = 10 mm.
► Усучете жилата на кабела така, че оделни жила да не изстърчат.



► Свържете обозначените краища на кабелите със съответните клеми.
► Сгънете лоста (3) на съответната клема назад.
► Поставете оголения край на кабела в съответната клема и сгънете лоста (3) отново напред, за да затворите.
► Фиксирайте ограничителните кабели и направляващото въже в държачите за кабелите, както е показано, и натиснете надясно.

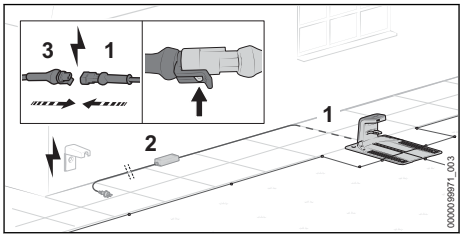


► Сгънете капака (4) напред.
Капакът се фиксира (4) с щракване и доловимо.



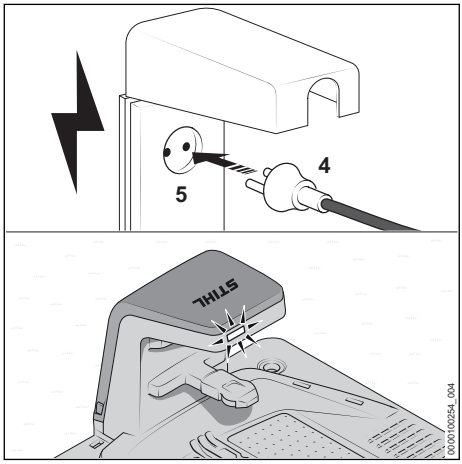
► Поставете капака (5).
Капакът (5) се фиксира с щракване.

6.7.2 Полагане на кабела за зареждане и свързване на захранващия блок



► Положете кабела за зареждане (1) до местоположението на захранващия блок (2).

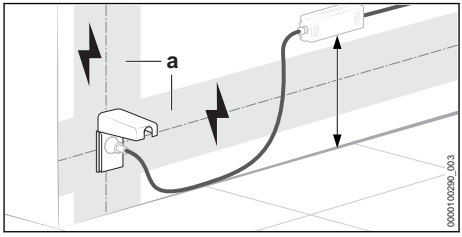
- Изберете място за захранващия блок (2), така че да са изпълнени следните условия:
  - Захранващият блок (2) и съединителния кабел се намират извън площта за косене.
  - В обсега на захранващия блок (2) има подходящ контакт.
  - Захранващият блок (2) лежи върху равна и не постоянно мокра повърхност.
  - Захранващият блок (2) се повдига от пода, в случай че може да бъде изложен на продължителна влага.
  - Ако е възможно: мястото да е защитено от атмосферни влияния и да е сенчесто.
- Положете кабела за зареждане така, че да бъдат изпълнени следните условия:
  - Кабелът за зареждане (1) е извън зоната за косене.
  - Положете кабела за зареждане (1) така, че хората да не могат да се спънат в него.
  - Кабелът за зареждане (1) не е обтегнат или преплетен.
  - Кабелът за зареждане (1) е напълно развит и не е под докинг станцията.
  - Кабелът за зареждане (1) не е върху постоянно мокра повърхност.
- Свържете кабела за зареждане (1) с щепсела (3) на захранващия блок (2) така, че да се фиксира напълно.



- Вкарайте щепсела (4) в правилно монтиран контакт (5).
  Светодиодът на докинг станцията свети в зелено.

6.7.3 Монтаж на захранващия блок на стена

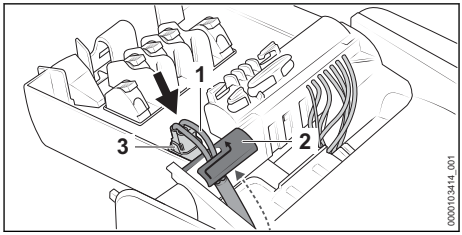
Захранващият блок може да се монтира на стена.



- Захранващият блок да се монтира така, че да са изпълнени следните условия:
  - Да се използва подходящ фиксиращ материал.
  - Захранващият блок е в хоризонтално положение.
    Трябва да се спазват следните отстояния:
    - Захранващият блок е разположен извън зоната (a) на възможни електрически инсталации.
    - Подходящ контакт се намира в обсега на захранващия блок.
  - Ако е възможно: мястото да е защитено от атмосферни влияния и да е сенчесто.

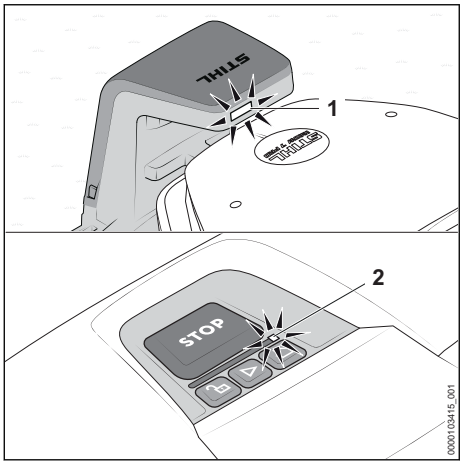
6.8 Зареждане на косачката робот

6.8.1 Зареждане на косачката-робот



- Вкарайте косачката-робот в докинг станцията докрай.
  Косачката-робот стартира системата и се зарежда.

Времето на зареждане зависи от различни външни фактори, като например от температурата на акумулаторната батерия или от температурата на околната среда. За постигане на оптимална производителност спазвайте препоръчителните температурни диапазони, 🕮 17.7.

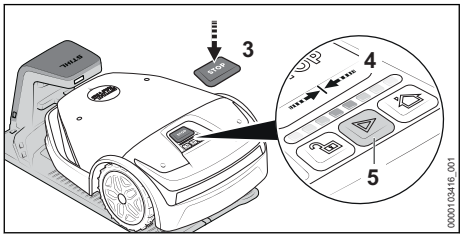


Светодиодът (1) на докинг станцията мига в бяло. На светлинната лента на косачката-робот един светодиод (2) мига в бяло.

След първото зареждане косачката робот ще се зарежда автоматично в бъдеще, щом се върне в докинг станцуята в края на процеса на косене.

Енергийноефективно зареждане

За да заредите акумулаторната батерия на косачката-робот с възможно най-ниска консумация на енергия, всички ненужни допълнителни функции на косачката-робот и докинг станцията могат да бъдат деактивирани в допълнение към функцията за зареждане.



- Ако „Функции за достъп“ са активирани в приложението „MY iMOW®“: деактивирайте „Допълнителни функции“.

Натиснете последователно следната комбинация от бутони:
- Натиснете бутона „СТОП“ (3). Косачката-робот е спряна и заключена
- Натиснете бутона „СТОП“ (3) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (4) светне изцяло в червено.
- Натиснете бутона „СТОП“ (3). Светлинната лента (4) мига два пъти. Блокировката на косачката-робот е деактивирана.
- Натиснете бутона „СТОП“ (3) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (4) светне изцяло в червено и накрая мигне два пъти в червено. Режим „Енергийноефективно зареждане“ е активиран. Акумулаторната батерия на косачката-робот е заредена докрай. Всички допълнителни функции са деактивирани.

След процеса на зареждане, косачката-робот трябва да се активира, така че отново да е готова за работа:
- Натиснете бутона „СТАРТ“ (5). Косачката-робот е готова за работа.

7 Свързване на безжичен интерфейс Bluetooth

7.1 Настройка на безжичния интерфейс Bluetooth®

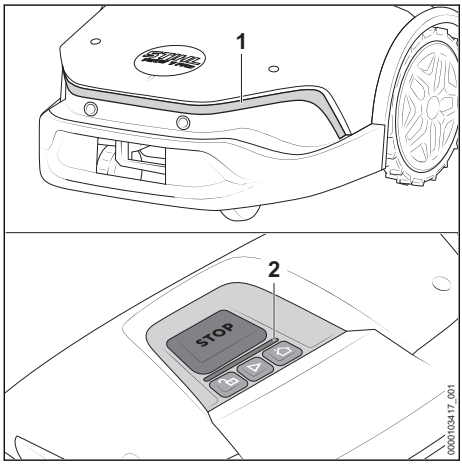
Косачката-робот редовно изпраща Bluetooth® сигнал, за да може да се свърже с мобилно крайно устройство.

За да може косачката-робот да се използва, безжичният интерфейс Bluetooth® за приложението „MY iMOW®“ трябва да бъде защитен с парола.
- Изтеглете приложението „MY iMOW®“ от магазина за приложения на мобилното крайно устройство и създайте акаунт.
- Добавете косачката-робот към акаунта.
- Следвайте инструкциите на екрана и защитете безжичния интерфейс Bluetooth® с парола. След като паролата бъде зададена, мобилният терминал е упълномощен да управлява и конфигурира косачката-робот.

Друг мобилен терминал може да бъде упълномощен само чрез въвеждане на избраната парола. По този начин косачката-робот е защитена срещу неоторизиран достъп.

8 Светлинна мостра на косачката-робот и на докинг станцията

8.1 Светлинни ленти на косачката-робот



Светлинните ленти (1 и 2) показват статуса на косачката-робот и неизправностите.

Предната светлинна лента (1) е активна само при промяна на статуса и свети в продължение на 20 секунди.
Бяла светлинна мостра:
– Няма активен процес на косене.
– Светодиод от външната дясна страна пулсира в бяло: косачката-робот е в докинг станцията и е готова за работа.
– Светодиод от външната дясна страна мига в бяло: косачката-робот е в докинг станцията и се зарежда.

Зелена светлинна мостра:
– Процесът на косене е активен.
– Задната светлинна лента (2) показва напредъка на процеса на косене.

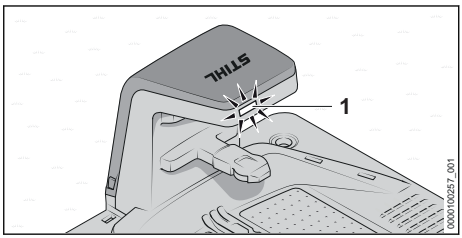
Червена светлинна мостра:
– Светодиод от външната дясна страна пулсира в червено: блокировката на уреда е активна.
– Съобщение за неизправност.

Синя светлинна мостра - на задната светлинна лента (2):
– Косачката-робот получава системна актуализация.

Бяла бягаща светлина от ляво надясно:
– Косачката-робот се рестартира или проверява системата си.

Ако функцията „Заобикаляща анимация“ е активирана чрез приложението „MY iMOW®“, предната светлинна лента (1) свети постоянно в бяло, когато косачката-робот се движи. При помяна на статуса „Заобикаляща анимация“ избледнява за 20 секунди.

8.2 Светодиод на докинг станцията



Светодиодът (1) показва статуса на докинг станцията и неизправностите.
Светодиодът (1) свети в бяло:
– Докинг станцията е готова за работа.

Светодиодът (1) мига в бяло:
– Косачката-робот се зарежда.

Светодиодът (1) пулсира в бяло:
– Косачката-робот се намира в докинг станцията и е готов за работа.

Светодиодът (1) свети в зелено:
– Косачката-робот не е в докинг станцията и докинг станцията работи правилно.

Светодиодът (1) свети в червено:
– Има неизправност.

Светодиодът (1) свети в синьо:
– Комуникация с косачката-робот.

Използване на докинг станцията в Team

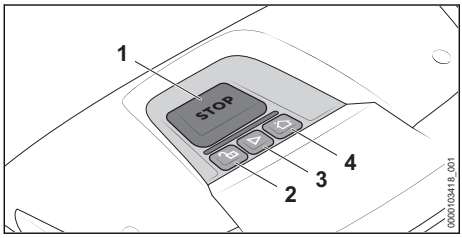
При използване в Team индикацията за статуса на докинг станцията се разширява със следните светлинни мостри:
Светодиодът (1) свети в зелено:
– Косачката-робот не е в докинг станцията.
– Става въпрос за главната докинг станция (Team 1)
– Направляващите въжета и ограничителният кабел са положени и свързани правилно, а косачката-робот е успешно свързана с докинг станцията.

Светодиодът (1) пулсира в зелено:
– Косачката-робот не е в докинг станцията.
– Става въпрос за докинг-станция (Team 2) или (Team 3).
– Направляващите въжета и ограничителният кабел са положени и свързани пра-

вилно, а косачката-робот е успешно свързана с докинг станцията.

9 Управление и настройка на косачката-робот

9.1 Команден панел



Основните функции на косачката-робот могат да се управляват с помощта на бутоните (1 до 4). Пълният набор от функции е достъпен чрез приложението „MY iMOW®“.

Стартиране на процеса на косене

- ► Натиснете бутона „СТАРТ“ (3). Косачката-робот започва да коси и след това автоматично се връща в докинг станцията.

Стартиране на процеса на косене и заключване на косачката-робот

- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1). Косачката-робот и косачният механизъм спират. Косачката-робот се заключва.

Изпращане на косачката-робот към докинг станцията

- ► Натиснете бутона „ВКЪЩИ“ (4). Косачката-робот се връща обратно в докинг станцията.

Отключване на косачката-робот

- ► Натиснете бутона „КАТИНАР“ (2).
- ► Натиснете показаната комбинация от бутони.

Извикване на информация

- ► Натиснете бутона „КАТИНАР“ (2). Косачката-робот възпроизвежда акустична информация за текущото състояние.

9.2 Приложение „MY iMOW®“

За да можете да използвате удобно косачката-робот, необходима е употребата на приложението „MY iMOW®“. Косачката-робот може да се управлява и настройва чрез приложението „MY iMOW®“.

Косачката-робот може да бъде свързана към мобилно крайно устройство чрез безжична мрежова връзка (WLAN) и мобилна връзка или чрез Bluetooth®. Косачката-робот може да се управлява и настройва от настолен компютър чрез уеб приложението „MY iMOW®“.

Главни функции

- Стартиране и спиране на процеса на косене
- План за косене
  - Настройка на средна продължителност на косене[25] (чрез асистент или ръчно).
  - Задаване на начални точки (опционално)
  - Избор на зони (опционално)
- Настройване на височината на рязане
- Достъп до уреда
  - Настройване на защита с ПИН код
  - Настройване на домашната зона
  - Настройване на аларма
- Включване на оптимизирането на ръба
- Проверка на сигнала от кабела
- Включване на заобикалящата анимация
- Включване на напомнянето „Проверка на ножчетата“
- Отдалечен достъп до косачката робот чрез безжична мрежова връзка (WLAN)
- Отдалечен достъп до косачката-робот чрез връзка с мобилен телефон
- Помощ

Използване на косачката-робот в Team

Следните настройки трябва да бъдат направени за косачките-робот за режим на работа „Team“:

- Определяне на височината на рязане
- Създаване на план за косене и задаване на часова зона
- Настройка на сезора за дъжд
- Определяне на разстоянието за стартиране

Настройките за плана на косене, височината на косене и часовата зона трябва да са еднакви за всички косачки-роботи в косачки в

[25] Средната продължителност на косене трябва да се адаптира към местните и атмосферните условия. Намаляването на средната продължителност на косене в сезоните със слаб растеж на трева спомага за предотвратяване на появата на следи по моравата. Не използвайте косачката-робот при замръзване, за да не повредите моравата.

Team. Настройките трябва да се направят индивидуално за всички косачки-роботи. Следните настройки в приложението „MY iMOW®“ са ограничени във функцията „Team“:
– Проверка на сигнала от кабела (възможно само с косачка-робот, която е свързана към главната докинг станция (Team 1))

Следните настройки в приложението „MY iMOW®“ не са на разположение във функцията „Team“:
– Избор на зони
– Задаване на начални точки

Информация за свързването към домашната мрежа

За висока сигурност на данните iMOW® може да се свърже отделно от лични устройства в домашната мрежа. За тази цел съвременните WLAN рутери предлагат възможността за настройка на отделна допълнителна мрежа, напр. WLAN за устройства IoT или WLAN за гости. В нея няма връзка с лични данни и устройства.

Връзките чрез WLAN трябва да бъдат защитени с парола. Паролата не трябва да се предоставя на трети лица.

Настройката на връзките чрез WLAN и функционалността на рутера зависят от производителя на рутера.

9.3 STIHL connected

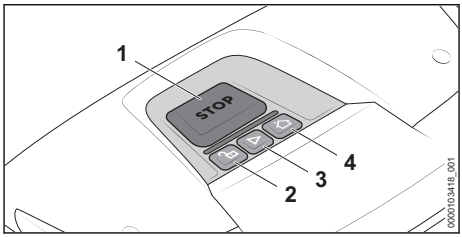
Die Най-важните настройки могат да се направят от настолен компютър чрез STIHL connected Portal или от мобилно устройство чрез свързаното приложение на STIHL.

Косачката-робот може да бъде свързана с настолен компютър или мобилно устройство чрез безжична мрежова връзка (WLAN) и връзка с мобилен телефон.

Обхватът на функциите е частично ограничен в сравнение с приложението „MY iMOW®“.

Главни функции
– Управление на парка
– Стартиране и спиране на процеса на косене
– План за косене
– Настройване на височината на рязане
– Статус, анализ и докладване
– Отдалечен достъп до косачката робот чрез безжична мрежова връзка (WLAN)
– Отдалечен достъп до косачката-робот чрез връзка с мобилен телефон
– Помощ

9.4 Използване на защита с ПИН код



Бутоните (3 и 4) могат да се защитят с ПИН код. Ако защитата с ПИН код е активна, косачката-робот не може да се управлява повече директно с бутоните. Защитата с ПИН код се настройва от приложението „MY iMOW®“.

Бутоните „СТОП“ (1) и „КАТИНАР“ (2) са изключени от защитата с ПИН код. Косачката-робот може да се спре и при активна защита с ПИН код.

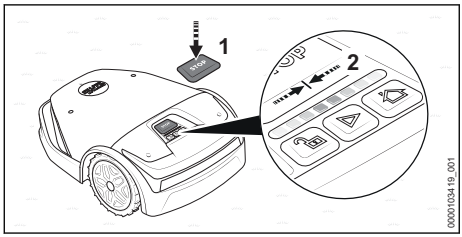
Управление на косачката-робот с активна защита с ПИН код
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1).
- ► Натиснете бутона „КАТИНАР“ (2).
- ► Натиснете осветените бутони „СТАРТ“ (3) или „ВКЪЩИ“ (4).
- ► Въведете ПИН кода чрез осветените бутони (2 до 4).
  При правилно въвеждане защитата с ПИН код се отменя за 60 секунди.
- ► Натиснете желания бутон, за да стартирате процеса на косен (3) или да изпратите косачката-робот към докинг станцията (4).
  Ако не е натиснат нито един от бутоните или е въведен грешен ПИН код, косачката-робот продължава текущото си действие след 60 секунди.

10 Спиране на косачката-робот и активиране на блокировката на уреда

10.1 Спиране на косачката-робот и активиране на блокировката на уреда

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Косачката-робот може да се включи по невнимание, ако не бъде спряна и деактивирана чрез активиране на блокировката на уреда, както е описано в това ръководство за употреба. Хората могат да бъдат сериозно наранени и да възникнат материални щети.
  - ► Спрете косачката-робот и активирайте блокировката на уреда по време на транспортиране, съхранение, почистване, поддръжка, ремонт или в случай на променено или необичайно поведение.



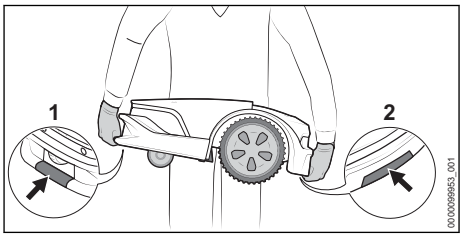
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1). Косачката-робот е спряна и заключена.
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (2) светне изцяло в червено.
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1). Светлинната лента (2) мига два пъти. Блокировката на косачката-робот е деактивирана. Косачката-робот може да се транспортира, съхранява, почиства или обслужва.

11 Транспортиране

11.1 Транспортиране на косачката-робот

- ► Спрете на косачката-робот и активирайте блокировката на уреда.

Носене на косачката-робот



- ► Носете работни ръкавици от устойчив материал.
- ► Носете косачката-робот за предното място за хващане (1) и задното място за хващане (2).

Транспортиране на косачката-робот с превозно средство

- ► Осигурете косачката-робот така, че да не може се преобърне или премести.

11.2 Транспортиране на акумулаторната батерия

Акумулаторната батерия е вградена в косачката-робот и може да се демонтира само от специализиран търговски обект на STIHL.

- ► Убедете се, че акумулаторната батерия се намира в състояние, съответстващо на изискванията за техническа безопасност.
- ► Опаковайте акумулаторната батерия така, че да не може да се мести в опаковката.
- ► Подсигурете опаковката така, че да не може да се движи.

Акумулаторната батерия подлежи на изискванията за транспортиране на опасни товари. Акумулаторната батерия е класифицирана като UN 3480 (литиево-йонни батерии) и е изпитана в съответствие с Ръководството на ООН "Изпитвания и критерии, част III, подраздел 38.3".

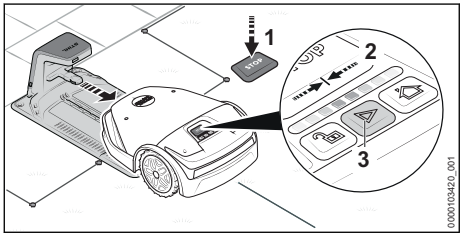
Правилата за транспортиране са посочени на www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Съхранение

12.1 Подготовка на косачката-робот за съхранение

STIHL препоръчва при по-дълги прекъсвания на работата, напр. зимна пауза, да поставите косачката-робот в „зимен сън“. „Зимният сън“ деактивира всички ненужни допълнителни функции на косачката-робот и осигурява минимално разреждане на батерията.

- ► Ако „Функции за достъп“ са активирани в приложението „MY iMOW®“: деактивирайте „Допълнителни функции“.
- ► Ако състоянието на зареждане на косачката-робот е под 50 %: заредете косачката-робот, докато се достигне състояние на зареждане над 50 %.



- ► Вземете косачката-робот от докинг станцията.

Натиснете последователно следната комбинация от бутони:
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1). Косачката-робот е спряна и заключена.
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (2) светне изцяло в червено.
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1). Светлинната лента (2) мига два пъти. Блокировката на косачката-робот е деактивирана.
- ► Натиснете бутона „СТОП“ (1) и го задръжте натиснат, докато светлинната лента (2) светне изцяло в червено и накрая мигне два пъти в червено. Режимът „Зимен сън“ е активиран. Всички допълнителни функции са деактивирани.

След зимната пауза косачката-робот трябва да се активира, така че отново да е готова за работа:
- ► Поставете косачката-робот в площта за косене.
- ► Натиснете бутона „СТАРТ“ (3). Режимът „Зимен сън“ е деактивиран и косачката-робот отново е готова за работа.

12.2 Съхранение на косачката робот

- ► Съхранявайте косачката робот така, че да бъдат изпълнени следните условия:
  - – Косачката робот се намира извън обсега на деца.
  - – Косачката робот е чиста и суха.
  - – Косачката робот се намира в затворено помещение.
  - – Акумулаторната батерия на косачката робот е заредена.
  - – Косачката робот не се съхранява извън посочените температурни граници, 🕮 17.6.
  - – Косачката робот не може да се преобърне.
  - – Косачката робот не може да се претърколи.
  - – Косачката-робот стои хоризонтално на колелата си.
  - – Върху косачката-робот не са поставени предмети.

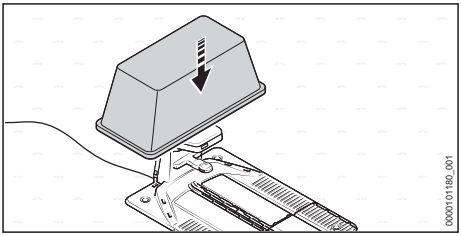
Косачката-робот може да се съхранява и на стойката за стена. Стойката за стена се предлага като принадлежност.

УКАЗАНИЕ

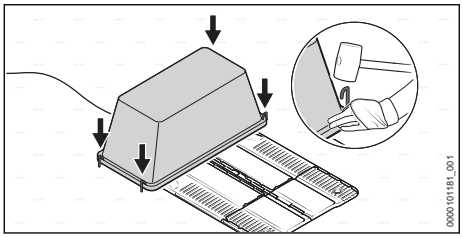
- ■ Ако косачката робот не се съхранява така, както е описано в това ръководство за употреба, акумулаторната батерия може да се разреди дълбоко и по този начин да се повреди непоправимо.
  - ► Заредете акумулаторната батерия на косачката робот преди съхранение.

12.3 Съхранение на докинг станцията, кабела за зареждане и захранващия блок

При по-дълги прекъсвания на работата, напр. зимна почивка, докинг станцията, кабелът за зареждане и захранващият блок могат да останат в площта за косене.
- ► Извадете щепсела на захранващия блок от контакта.
- ► Защитете щепсела от атмосферните влияния.
- ► Почистете всички компоненти.



- ► Покрийте докинг станцията, напр. с голяма кофа или вана за хоросан.



- Фиксирайте кофата или ваната за хоросан към земята с фиксиращи пирони.

Демонтаж на докинг станцията, кабела за зареждане и захранващия блок

Докинг станцията, кабелът за зареждане и захранващият блок също могат да бъдат демонтирани при съхранение на стойката за стена, която се предлага като принадлежност, или ако покриването не е възможно.

- Извадете щепсела на захранващия блок от контакта.
- Почистете всички компоненти.
- Разединете кабела за зареждане от докинг станцията и захранващия блок и го навийте.
- Демонтирайте захранващия блок и навийте съединителния кабел.
- Разединете ограничителния кабел и направляващото въже от докинг станцията.
- Смажете краищата на кабелите, за да ги предпазите от корозия и атмосферни влияния.
- Демонтирайте докинг станцията.

13 Почистване

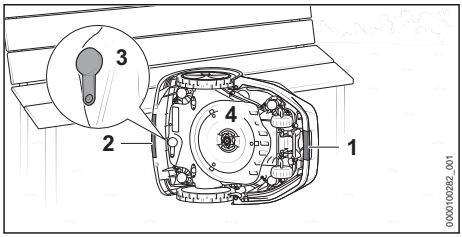
13.1 Почистване на косачката-робот

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

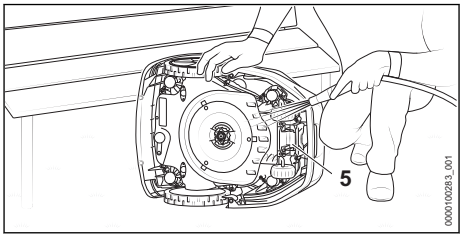
- Режещите ръбове на ножчетата са остри. Потребителят може да се пореже.
  - Носете работни ръкавици от устойчив материал.

Редовно почиствайте косачката-робот. Интервалът на почистване зависи от условията на употреба и може да бъде повлиян от влага, вида и растежа на тревата.

- Спрете косачката-робот и активирайте блокировката на уреда.



- Хванете косачката робот за предното място за хващане (1) и задното място за хващане (2).
- Поставете косачката-робот настрани и я осигурете срещу падане.
- Проверете тапата (3) на буксата за диагностика за повреди и плътно прилягане.
- Ако режещият диск (4) е силно замърсен: демонтирайте режещия диск (4).



- Разрохкайте мръсотията с дървена пръчка или мека четка. Ако е необходимо, използвайте pH неутрално почистващо средство. STIHL препоръчва STIHL Multiclean.
- Изплакнете незалепналата мръсотия с лека струя вода.
- Почистете долната страна на косачката-робот с влажна кърпа.
- Почистете ножчетата и ножовия диск. За да се получава добър резултат от косенето и за безпроблемна работа ножчетата трябва да се движат свободно.
- Почистете контактите за зареждане (5) с влажна кърпа.
- Почистете капака и командния панел с влажна кърпа.

13.2 Почистване на докинг станцията, захранващия блок, кабела за зареждане и щепселните съединения

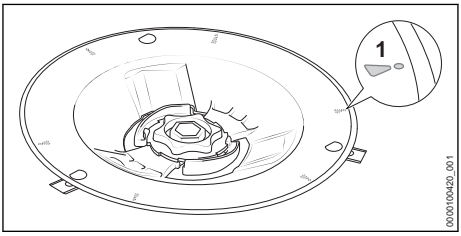
- Извадете щепсела на захранващия блок от контакта.

- ► Почистете докинг станцията, захранващия блок и кабела за зареждане с влажна кърпа.
  - ► Ако е необходимо: разрохкайте упоритите замърсявания с мека четка.
- ► Почистете щепселните съединения със суха кърпа без власинки.
  - ► Ако е необходимо: разрохкайте упоритите замърсявания с четчица.

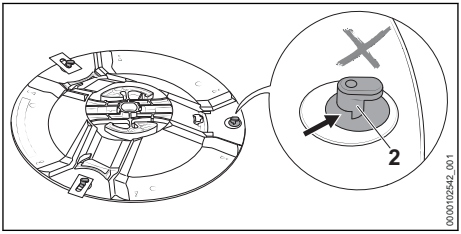
14 Поддръжка и смяна на ножчетата

14.1 Визуална проверка

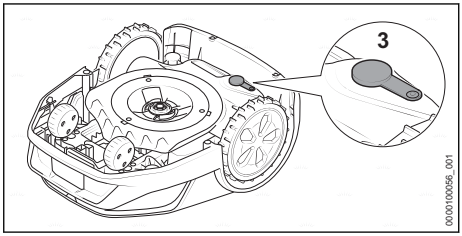
- ► Редовно проверявайте косачката-робот:
  - – Чистота на контактите за зареждане
  - – Проверка на капака и защитната лайстна за повреди
  - – Проверка на движението на колелата Проверете ножчетата за повреди, износване, пукнатини и лекота на движението.
    - – Обикновено ножчетата могат да се използват няколко седмици. Значително влияние върху срока на годност на ножчетата оказват средната продължителност на косене, растежът на тревата, наличието на пясък, клони или шума върху повърхността за косене.



  - – Проверете ножовия диск за повреди и износване.
    - – Сменете косачния механизъм, ако маркировките за изнисване (1) са се изтрили и са се появили дупки.



  - – Проверете L-образните болтове (2) за повреди и износване.
    - – Сменете косачния механизъм, ако L-образните болтове (2) са се износили повече от половината.



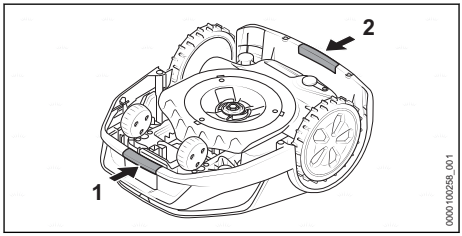
  - – Проверете тапата (3) на буксата за диагностика за повреди и плътно прилягане.

14.2 Смяна на ножчетата

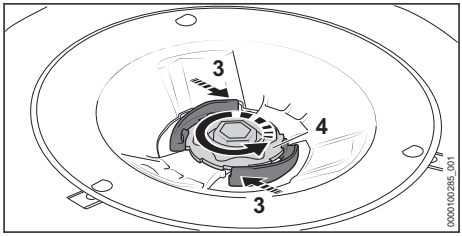
! ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- ■ Режещите ръбове на ножчетата са остри. Потребителят може да се пореже.
  - ► Носете работни ръкавици от устойчив материал.

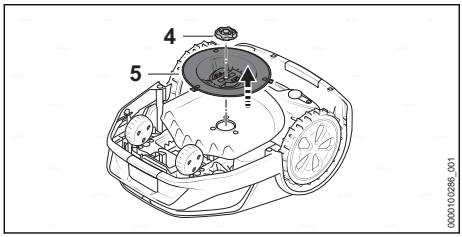
- ► Спрете косачката-робот и активирайте блокировката на уреда.



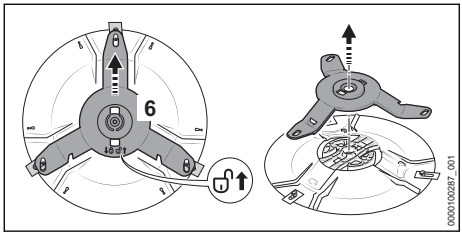
- ► Хванете косачката робот за предното място за хващане (1) и задното място за хващане (2).
- ► Обърнете косачката-робот по гръб.



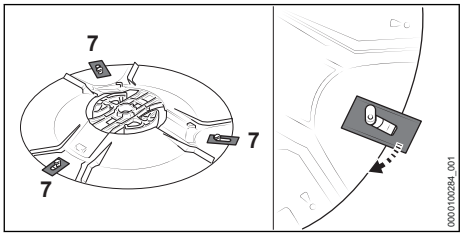
- ► Натиснете лоста (3) и го задръжте натиснат.
- ► Въртете гайката (4) обратно на часовниковата стрелка, докато може да бъде свалена.



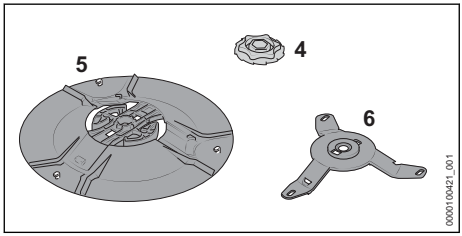
- Свалете гайката (4).
- Свалете режещия диск (5).



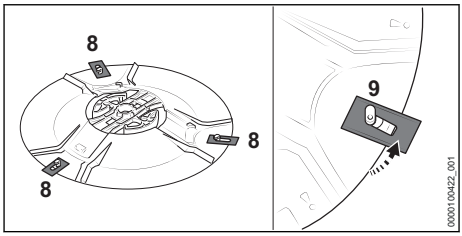
- Преместете ножодържача (6) по посока на стрелката.
  Ножодържачът (6) се отключва.
- Свалете ножодържача (6).



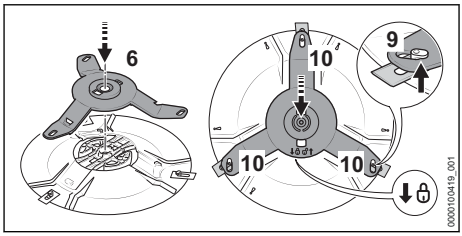
- Откачете всички стари ножчета (7).



- Почистете режещия диск (5), ножодържача (6) и гайката (4).



- Окачете новите ножчета (8). Използвайте само едно ножче на L-образен болт (9). Ножчетата могат да се подравняват според нуждите. Ножчетата могат да се движат свободно около L-образния болт.



- Поставете ножодържача (6).
- Преместете ножодържача (6) по посока на стрелката и се уверете, че и трите рамена (10) са под L-образния болт (9). Ножодържачът (6) е заключен.
- Поставете режещия диск (5) на косачката-робот.
- Отвъртете гайката (4) по посока на часовниковата стрелка.
- Затегнете здраво гайката (4) по посока на часовниковата стрелка.
  Лостът (3) се фиксира с щракване.

15 Ремонт

15.1 Ремонт на косачката-робот, акумулаторната батерия, косачния механизъм, докинг станцията и захранващия блок

Ползвателят не може сам да ремонтира косачката-робот, акумулаторната батерия, докинг станцията и захранващия блок.

Повредените и износени ножчета, както и косачния механизъм, могат да бъдат сменени.

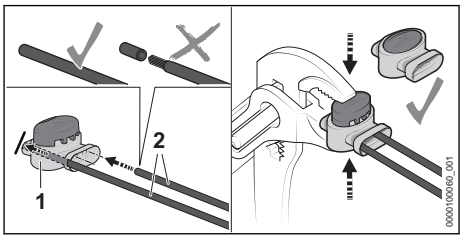
- Ако косачката-робот, акумулаторната батерия, докинг станцията, кабелът за зареждане, зареждащият блок или съединителният кабел са повредени: не използвайте косачката-робот, акумулаторната батерия, докинг станцията, кабелът за зареждане, захранващият блок или захранващият кабел и се обърнете към специализира нтърговски обект на STIHL.
- Ако ножче е повредено или износено:
  - Спрете на косачката-робот и активирайте блокировката на уреда.
  - Сменете всички ножчета. Ножчетата не могат да се заточват.
- Ако режещият диск или L-образните болтове върху режещия диск са повредени или износени:
  - Спрете на косачката робот и активирайте блокировката на уреда.
  - Сменете косачния механизъм.
- Ако указателните табелки са нечетливи или повредени: указателните табелки трябва да се сменят от специализиран търговски обект на STIHL.

15.2 Удължаване или ремонт на ограничителния кабел или на направляващото въже

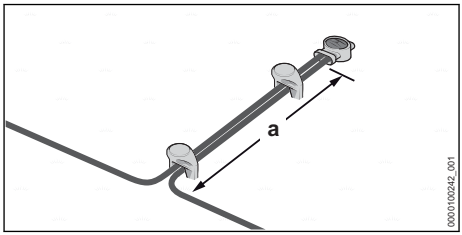
Ограничителният кабел или направляващото въже могат да бъдат удължени или поправени с помощта на съединители за кабели.

Съединителите за кабели са пълни с гел, за да се предотврати преждевременно износване или корозия на краищата на кабелите.

- Уверете се, че общата дължина на ограничителните кабели не надвишава максималната дължина от 850 m.



- Поставете краищата на кабе;а (2) в съединителите за кабели (1).
  Краищата на кабелите не трябва да се оголват.
- Притиснете съединителя за кабели (1) с клещи докрай.



- Насочете ограничителните кабели успоредно и близо един до друг на дължина от най-малко a = 5 cm без да пресичате ограничителните кабели.

16 Отстраняване на неизправности

16.1 Отстраняване на неизправности на косачката-робот

Повечето неизправности се показват в приложението „MY iMOW®“ и чрез червени светлинни шаблони на косачката-робот или на докинг станцията.

За отстраняване на неизправностите процедирайте по следния начин:
- Следвайте инструкциите в приложението „MY iMOW®“.

или
- Натиснете бутона „КАТИНАР“ на командния панел и следвайте акустичните инструкции.

Неизправност	Светлинна лента на косачката-робот или на докинг станцията	Причина	Отстраняване
Косачката-робот отменя настройката на	Светлинната лента мига 2 пъти в червено.	Вече има настройки на косачката-робот, които влияят на функцията Team.	► Върнете стандартните настройки на косачката-робот в приложението „MY iMOW®.

Неизправност	Светлинна лента на косачката-робот или на докинг станцията	Причина	Отстраняване
функцията „Team“.		Не е спазена последователността за настройване на функцията Team.	► Върнете стандартните настройни на всички косачки-роботи в приложението „MY iMOW®“. ► Настройте функцията Team в низходящ ред, 🕮 5.7.2.
		Има неизправност в ограничителния кабел или направляващото въже.	► Уверете се, че ограничителният кабел и направлявашото въже са неповредени. ► Уверете се, че ограничителният кабел или направляващото въже са правилно свързани към докинг станцията, 🕮 5.6.1. ► Уверете се, че ограничителният кабел и направляващото въже а правило свързани към съединителя за кабел, 🕮 5.5.1.
		Защитата с ПИН код на косачката-робот е активирана.	► Защитата с ПИН код в приложението „MY iMOW® е деактивирана.
Косачката-робот спира, докато се прибира към докинг станцията.		Акумулаторната батерия е разредена.	► Уверете се, че ограничителният кабел не е надвишил максималната дължина, 🕮 17.1. ► Оптимизирайте полагането на направляващото въже. ► Положете друго направляващо въже в площта за косене. ► Занесете косачката-робот в докинг станцията за зареждане. ► Ако е възможно: поставете докинг станцията в площта за косене с наклонено положение в долната част на наклона.
Косачката-робот не започва да коси според очакванията.	Светлинната лента свети в синьо.	Косачката-робот се рестартира.	► Изчакайте рестартирането да завърши. След това косачката-робот автоматично започва процеса на косене.
	Светлинната лента свети в червено. Светодиодът на докинг станцията свети в червено.	Има неизправност в ограничителния кабел или направляващото въже.	► Уверете се, че ограничителният кабел и направлявашото въже са неповредени. ► Уверете се, че ограничителният кабел или направляващото въже са правилно свързани към докинг станцията. ► Уверете се, че ограничителният кабел и направляващото въже са правилно свързани към съединителя за кабела. ► Следвайте инструкциите в приложението „MY iMOW®“.
Косачката-робот не се зарежда.	Светлинната лента свети в червено. Светодиодът на докинг станцията	В косачката-робот, акумулаторната батерия, захранващия блок или докинг станцията има неизправност.	► Уверете се, че контактите за зареждане на докинг станцията и на косачката-робот са чисти. ► Следвайте инструкциите в приложението „MY iMOW®“.

Неизправност	Светлинна лента на косачката-робот или на докинг станцията	Причина	Отстраняване
	свети в червено.		► Ако неизправността продължава да съществува: спрете опитите за зареждане на косачката-робот, издърпайте щепсела на захранващия кабел от контакта и посетете специализиран търговски обект на STIHL.

17 Технически данни

17.1 Косачка-робот STIHL iMOW® 7.0 PRO

Технически данни
- Ширина на рязане: 28 cm
- Височина на рязане - електрически: 20 mm до 60 mm
- Обороти на режещия диск: 2400 об/мин
- Скорост на косене: 0,5 m/s
- Размери:
  - височина: 291 mm
  - ширина: 525 mm
  - Дължина: 705 mm
- Тегло: 16 kg
- Клас на защита: III
- Клас на защита: IP56
- Максимална площ за косене (отделна косачка-робот): 5000 m²
- Максимална площ за косене (Team от 2 косачки робот): 5500 m²
- Максимална площ за косене (Team от 3 косачки робот): 8000 m²
- Активно време 1000 m² (отделна косачка-робот на седмица) [26]: 20 h
- Максимална дължина на ограничителния кабел при площи за косене ≤ 5000 m²: 850 m
- Максимална дължина на ограничителния кабел при площи за косене ≥ 5000 m²: 460 m
- Максимално нанагорнище: 45 %

Bluetooth®
- Връзка за данни: Bluetooth® 5.1. Мобилният терминал трябва да е съвместим с Bluetooth® Low Energy 5.0 и да поддържа Generic Access Profile (GAP).
- честотна лента: ISM лента 2,4 GHz
- Максимална излъчвана мощност на предавателя: 1 mW
- Обхват на сигнала: ок. 10 m. Силата на сигнала зависи от условията на обкръжаващата среда и мобилния терминал. Обхватът може да се различава значително в зависимост от външните условия, включително използваното приемно устройство. В затворените пространства и през металните бариери (например стени, рафтове, куфари) обхватът може значително да се намали.
- Изисквания към операционната система на мобилното крайно устройство: виж info.myimow.stihl.com

Безжична мрежа (WLAN)
- Стандарт на мрежата: IEEE 802.11b/g/n
- Честотна лента: 2,4 GHz
- максимална излъчвана мощност на предавателя: 100 mW

Връзка с мобилен телефон
- Формат на SIM-картата: eSIM
- Честотни ленти
  - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Максимална излъчвана мощност на предавателя: 2 W
- Среден обем данни на месец: вижте ЧЗВ на https://support.stihl.com

Спецификация на мрежата
Комуникация с платформата STIHL IoT
- Интерфейс: безжична мрежа (WLAN), мобилна радиовръзка
- Протокол и порт: MQTT чрез TCP (8883)

[26]При идеални условия (малко препятствия, проста геометрия и леки наклони в градината, умерен растеж на моравата)

Конфигурация на мрежата
– Интерфейс: безжична мрежа (WLAN), мобилна радиовръзка
– Протокол и порт: DHCP/DHCPv6 чрез UDP (68/546)

Комуникация с приложението „MY iMOW®“
– Интерфейс: Bluetooth® Low Energy
– Протокол и порт: собствен чрез GATT

Синхронизация на времето
– Интерфейс: безжична мрежа (WLAN), мобилна радиовръзка
– Протокол и порт: NTP чрез TCP/UDP (123)

Резолюция на имена на домейни и адреси
– Интерфейс: безжична мрежа (WLAN), мобилна радиовръзка
– Протокол и порт: DNS чрез TCP/UDP (53)

Актуализация OTA, проверка на онлайн статуса на косачката-робот, комуникация с платформата STIHL IoT
– Интерфейс: безжична мрежа (WLAN), мобилна радиовръзка
– Протокол и порт: HTTP/HTTPS чрез TCP (80/443)

Данни от сензори

Приемник данни за позиция/сензор GNSS
– Данни за местоположение (дължина, ширина, височина)

17.2 Ножчета

– Брой ножчета: 3

17.3 Акумулаторна батерия STIHL AAI

Акумулаторната батерия е вградена в косачката-робот и може да се демонтира само от специализиран търговски обект на STIHL.
– Технология на акумулаторната батерия: литиево-йонна
– Напрежение: 36 V
– Капацитет в Ah: виж табелката с данни
– Вътрешна енергия в Wh: виж табелката с данни
– Тегло в kg: виж заводска табелка

17.4 Докинг станция и захранващ блок

Докинг станция
– Клас на защита: III
– Вид защита: IPX5
– Тегло: 4,0 kg
– Ограничителен кабел и направляващо въже
  – Напрежение: 42 V d.c.
  – Честотен диапазон: 1,4 kHZ bis 20 kHz

Захранващ блок
– Зависещи от пазара изпълнения:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Тегло: 2,0 kg
– Номинално напрежение: виж табелката с данни
– Честота: виж табелката с данни
– Номинална мощност: виж табелката с данни
– Електрически ток за зареждане: виж табелката с данни
– Клас на защита: II
– Клас на защита: IP 67

17.5 Удължителни проводници

Когато се използва удължителен проводник, жиците му в зависимост от напрежението и дължината на проводника трябва да имат поне следните сечения:

Ако номиналното напрежение върху табелката с данни е 220 V до 240 V:
– дължина на проводника до 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– дължина на проводника от 20 m до 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Ако номиналното напрежение върху табелката с данни е 100 V до 127 V:
– дължина на проводника до 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– дължина на проводника от 10 m до 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Температурни граници

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Акумулаторната батерия в косачката-робот не е защитена срещу всички въздействия на околната среда. Ако акумулаторната батерия е изложена на неподходящи въздействия на околната среда, тя може да експлодира. Хората могат да бъдат сериозно наранени и да възникнат материални щети.
  - ► Не зареждайте акумулаторната батерия при температури под + 5 °C или над + 40 °C.
  - ► Не използвайте косачката-робот при температури под + 5 °C или над + 40 °C.
  - ► Не използвайте докинг станцията и захранващия блок при температури под + 5 °C или над + 40 °C.
  - ► Не съхранявайте косачката-робот при температури под 0 °C или над + 40 °C.
  - ► Не съхранявайте докинг станцията и захранващия блок при теммператури под - 20 °C или над + 60 °C.

17.7 Препоръчителни температурни диапазони

За оптимална производителност на акумулаторната батерия, инсталирана в косачката-робот, докинг станцията и захранващия блок, спазвайте следните температурни диапазони:
– Зареждане: + 5 °C до + 40 °C
– Употреба: + 5 °C до + 40 °C
– Съхранение на косачката-робот: + 0 °C до + 40 °C
– Съхранение на докинг станцията и захранващия блок: - 20 °C до + 60 °C

Ако акумулаторната батерия се зарежда, използва или съхранява извън препоръчителните температурни диапазони, производителността може да се понижи.

17.8 Звукови характеристики

Коефициентът K за нивото на звукова мощност възлиза на 2 dB(A).
– Максимално ниво на звукова мощност измерено съгласно 2000/14 EG: 59 dB(A).
– Максимално ниво на звукова мощност гарантирано съгласно 2000/14 EG: 61 dB(A).

17.9 REACH

Съкращението "REACH" обозначава регламента на EG (Европ. общност) за регистриране, анализ и допустимост на химическите препарати.

Информацията за изпълнение на регламента REACH е посочена по-долу www.stihl.com/reach .

18 Резервни части и принадлежности

18.1 Резервни части и принадлежности

С тези символи се обозначават оригинални резервни части на STIHL и оригинални принадлежности на STIHL.

Фирма STIHL препоръчва да се използват оригинални резервни части и оригинални принадлежности на STIHL.

Резервните части и принадлежностите на други производители не могат да бъдат оценени от STIHL по отношение на надеждността, безопасността и пригодността им, въпреки продължаващото наблюдение на пазара и STIHL не може да гарантира използването им.

Оригинални резервни части и оригинални принадлежности на STIHL се предлагат от специализиран търговски обект на STIHL.

19 Извеждане от експлоатация и изхвърляне

19.1 Извеждане от експлоатация на косачката-робот

Косачката-робот е свързана с персонален акаунт в STIHL, с мобилни крайни устройства и частни радиомрежи (WLAN). Поради съображения за сигурност всички връзки трябва да бъдат разединени и личните данни – изтрити, преди косачката-робот да бъде изхвърлена, продадена или изгубена.
- ► Възстановете фабричните настройки на косачката-робот чрез приложението „MY iMOW®“.
  Паролите и свързаните уреди се изтриват.
- ► Премахнете косачката-робот от потребителския акаунт чрез приложението „MY iMOW®“.

19.2 Изхвърляне на косачката-робот

Информацията относно изхвърлянето можете да получите от местната администрация или от специализиран търговски обект на STIHL.

Неправилното изхвърляне може да увреди здравето и да замърси околната среда.

Косачката-робот съдържа вградена акумулаторна батерия, която трябва да се изхвърля отделно.

- Старите използвани косачки-роботи трябва да се предават за изхвърляне в специализиран търговски обект на фирма STIHL. Специализираният търговски обект на STIHL ще изхвърли вградената акумулаторна батерия от косачката-робот.
- Занесете продуктите на STIHL, включително опаковките, до подходящ събирателен пункт за рециклиране в съответствие с местните разпоредби.
- Не ги изхвърляйте заедно с битовите отпадъци.

20 Декларация на ЕС (EU) за съответствие

20.1 Косачка-робот STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Германия

декларира на своя собствена отговорност, че
– вид: косачка робот
– фабрична марка: STIHL
– тип: iMOW® 7.0 PRO
– серийна идентификация: IA01

и
– вид: докинг станция
– фабрична марка: STIHL
– тип: докинг станция
– серийна идентификация: IA01

отговарят на приложимите разпоредби на директиви 2006/42/ЕО, 2011/65/ЕС, 2006/66/ЕО, 2014/53/ЕС и са произведени и разработени съгласно валидните към датата на производство версии на следните стандарти: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311,
ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11),
ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07),
ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11),
ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03),
ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04),
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09),
ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09),
ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07),
ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01),
ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Участващ нотифициран орган: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, № 0366, е проверил съответствието в съответствие с Приложение III Модул Б на Директива 2014/53/ЕС и е издал следния сертификат на ЕС за изследване на типа: 40055521.

Техническата документация се съхранява в отдел Одобрение на продукти на ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Годината на производство, страната на производство и машинният номер са посочени върху косачката-робот.

Вайблинген, 2024-02-16

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

в качеството на заместник

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 Декларация за съответствие UKCA

21.1 Косачка-робот STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Германия

декларира на своя собствена отговорност, че
– вид: косачка робот
– фабрична марка: STIHL
– тип: iMOW® 7.0 PRO
– серийна идентификация: IA01

и
– вид: докинг станция

– фабрична марка: STIHL
– тип: докинг станция
– серийна идентификация: IA01

отговарят на приложимите разпоредби на нормативните актове на Обединеното кралство The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 и са разработени и произведени съгласно валидните към дтата на производство версии на следните стандарти:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Периодът от време за актуализации за сигурност е 24 месеца.

Техническата документация се съхранява от ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Годината на производство, страната на производство и машинният номер са посочени върху косачката-робот.

Вайблинген, 2024-04-29

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

в качеството на заместник

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Адреси

www.stihl.com

23 Софтуер с отворен код

23.1 Софтуер с отворен код

Този продукт съдържа защитен с авторски права софтуер с отворен код, който е лицензиран от съответните автори при определени лицензионни условия, като например „GNU General Public License“ (GPL), der „GNU Lesser General Public License“ (LGPL), der „Apache License“ или бяха пуснати подобни лицензи. Ако в това ръководство има забележки за авторски права, условия за използване или лицензионни условия, които противоречат на приложим лиценз с отворен код, те не се прилагат. Използването и разпространението на включения софтуер с отворен код е предмет изключително на съответния лиценз за отворен код. Доколкото приложимият лиценз ви дава право на изходния код на този софтуер и/или други допълнителни данни, можете да го използвате за период от три години след последната доставка на продукта от наша страна и, ако условията на лиценза изискват това, докато предоставяме поддръжка на клиенти за продукта. За да получите пълния съответен изходен код от нас, можете да изпратите заявката си, като посочите името на продукта, серийния номер и версията на съответния софтуер, на следния адрес: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Германия. Запазваме си правото да ви таксуваме за цената на носителя на данни и разходите за доставка. Допълнителна информация ще намерите на: https://opensource.stihl.com

Cuprins

1 Prefață.... 806
2 Informații referitoare la acest Manual de instrucțiuni.... 806
3 Cuprins.... 807
4 Instrucțiuni de siguranță.... 809
5 Utilizarea robotului de tuns gazonul în echipă.... 818
6 Utilizarea robotului de tuns gazonul ca un singur utilaj.... 831
7 Închiderea interfeței radio Bluetooth®.... 854
8 Modelul de lumină de pe robotul de tuns gazonul și stația de andocare.... 855
9 Operarea și reglarea robotului de tuns gazonul.... 856

Traducerea Manualului cu instrucțiuni original 0000011041_006_RO
Tipărit pe hârtie albă netratată chimic cu clor. Hârtia este reciclabilă.
© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025 0458-036-9801-A. VA3.A25.

10 Oprirea robotului de tuns gazonul și activarea blocării dispozitivului..... 858
11 Transportarea..... 858
12 Stocarea..... 858
13 Curățare..... 860
14 Întreținerea și înlocuirea lamelor..... 861
15 Reparare..... 862
16 Depanare..... 863
17 Date tehnice..... 865
18 Piese de schimb și accesorii..... 867
19 Scoaterea din funcțiune și eliminarea..... 867
20 Declarație de conformitate EU..... 867
21 Declarația de conformitate UKCA..... 868
22 Adrese..... 868
23 Software Open Source..... 868

1 Prefață

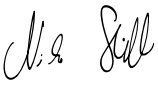
Stimată clientă, stimate client,

ne bucurăm că ați ales STIHL. Dezvoltăm și executăm produsele noastre în calitate de vârf, conform nevoilor clienților noștri. În felul acesta iau naștere produse de mare fiabilitate chiar și în condiții de solicitare extremă.

STIHL înseamnă calitate de vârf și în domeniul de service. Atelierele noastre de specialitate oferă consiliere și instrucțiuni competente, dar și o cuprinzătoare asistență tehnică.

Compania STIHL se angajează în mod expres să protejeze natura. Aceste instrucțiuni de utilizare sunt concepute pentru a vă ajuta la utilizarea sigură și ecologică a produsului dumneavoastră STIHL pe o durată lungă de exploatare.

Vă mulțumim pentru încredere și vă dorim multă bucurie la utilizarea produsului dumneavoastră STIHL.



Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANT! ÎNAINTE DE UTILIZARE, CITIȚI ȘI PĂSTRAȚI INSTRUCȚIUNILE.

2 Informații referitoare la acest Manual de instrucțiuni

2.1 Documente valabile

Sunt valabile prevederile locale privitoare la securitate.

- În plus față de aceste instrucțiuni de utilizare, citiți, înțelegeți și păstrați următoarele documente:
  - Informații privind siguranța pentru acumulatoarele și produsele STIHL cu acumulator încorporat: www.stihl.com/safety-data-sheets

Informații suplimentare despre robotul de tuns gazonul STIHL, accesorii compatibile și întrebări frecvente sunt disponibile la support.stihl.com, info.myimow.stihl.com sau pot fi obținute din partea unui distribuitor STIHL.

Denumirea Bluetooth ® și simbolul Bluetooth® (logo-uri) sunt mărci înregistrate și proprietatea Bluetooth SIG, Inc. Orice utilizare a acestei denumiri/simbol de către STIHL se realizează sub licență.

Robotul de tuns gazonul este echipat cu o interfață radio Bluetooth®, o interfață de rețea radio și o interfață pentru telefonie mobilă. Trebuie avute în vedere limitările locale în utilizare (de exemplu în avioane sau în spitale).

2.2 Identificarea Notelor de avertizare din text

PERICOL

- Această notă indică pericolele care au ca rezultat răniri grave sau decese.
  - Măsurile specificate pot împiedica rănirile grave sau decesele.

AVERTISMENT

- Această notă poate indica pericolele care au ca rezultat răniri grave sau **decese**.
  - Măsurile specificate pot împiedica rănirile grave sau decesele.

INDICAȚIE

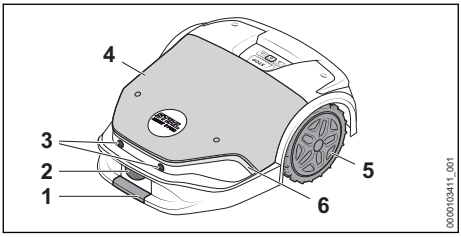
- Această notă indică pericolele care pot avea ca rezultat avarierea bunurilor.
  - Măsurile specificate pot împiedica avarierea bunurilor.

2.3 Simboluri în text

Acest simbol se referă la un capitol din aceste instrucțiuni de folosire.

3 Cuprins

3.1 Robot de tuns gazonul



1 Puncte de pridere frontale
Robotul de tuns gazonul poate fi ridicat și transportat prin apucarea simultană a punctelor de prindere din față și din spate.

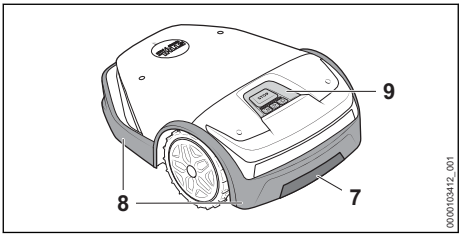
2 Contacte de încărcare
Contactele de încărcare conectează robotul de tuns gazonul la stația de andocare.

3 Senzori cu ultrasunete
Senzorii cu ultrasunete detectează obstacole.

4 Carcasa apărătoare
Carcasa apărătoare este montată pe arc, iar un senzor de ciocnire detectează obstacolele de pe suprafața de tăiere.

5 Roți de acționare
Roțile de acționare conduc robotul de tuns gazonul.

6 Bandă luminoasă
Benzile luminoase indică starea robotului de tuns gazonul.

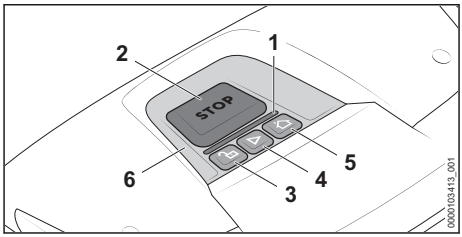


7 Puncte de prindere posterioare
Robotul de tuns gazonul poate fi ridicat și transportat prin apucarea simultană a punctelor de prindere din față și din spate.

8 Șină de protecție
Șina de protecție protejează utilizatorul contra obiectelor proiectate cu mare viteză și contra contactului cu lamele.

9 Câmp de comandă
Câmpul de comandă conține butoanele și senzorul de ploaie.

3.2 Câmp de comandă



1 Bandă luminoasă
Benzile luminoase indică starea robotului de tuns gazonul și indică ce combinație de butoane trebuie apăsată pentru o anumită acțiune.

2 Butonul „STOP”
Butonul oprește robotul de tuns gazonul și mecanismul de cosire. Butonul servește, de asemenea, pentru activarea dispozitivului de blocare.

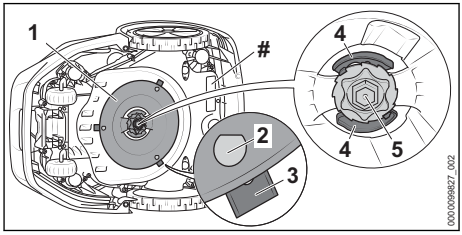
3 Butonul „ÎNCHIDERE”
Butonul deblochează robotul de tuns gazonul împreună cu o combinație de butoane afișată.

4 Butonul „START”
Butonul pornește regimul de cosire.

5 Butonul „ACASĂ”
Butonul face ca robotul de tuns gazonul să se întoarcă la stația de andocare sau anulează lucrarea curentă de cosire atunci când robotul de tuns gazonul se află în stația de andocare.

6 Senzor de ploaie
Senzorul de ploaie reacționează la umezeală. În funcție de setare, robotul de tuns gazonul poate ține cont de condițiile meteorologice în programul de cosire.

3.3 Mecanism de cosire



1 Disc cuțite
Discul de cuțite servește la fixarea lamelor.

2 Bolțuri L
Bolțurile L servesc la agățarea lamelor.

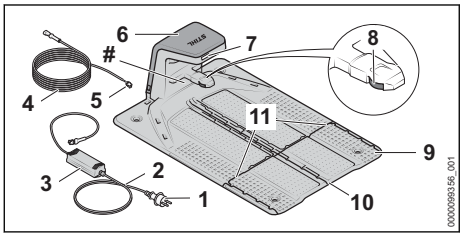
3 Lame
Lamele cosesc iarba.

4 Manetă
Maneta asigură piulița.

5 Piuliță
Piulița fixează discul de cuțite.

 # Plăcuță de identificare cu seria mașinii

3.4 Stație de andocare și sursă de alimentare



1 Ștecăr de rețea
Ștecărul leagă cablul electric la o priză.

2 Cablu electric
Cablul electric conectează sursa de alimentare la ștecăr.

3 Sursă de alimentare
Sursa de alimentare alimentează stația de andocare cu energie.

4 Cablu de încărcare
Cablul de încărcare conectează sursa de alimentare cu stația de andocare.

5 Ștecăr
Ștecărul conectează cablul de încărcare cu stația de andocare.

6 Carcasa apărătoare
Carcasa apărătoare acoperă stația de andocare și protejează componentele electronice din interior.

7 LED
LED-urile indică starea stației de andocare.

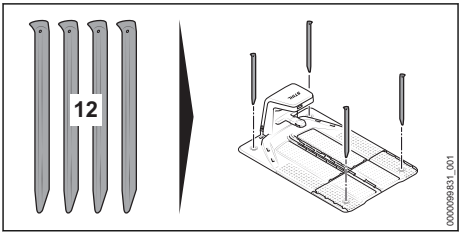
8 Contacte de încărcare
Contactele de încărcare conectează stația de andocare cu robotul de tuns gazonul.

9 Placă de bază
Placa de bază este fundamentul stației de andocare.

10 Canal de cabluri
Firul de referință este așezat în canalul central de cabluri.

11 Canal de cabluri
Firul de delimitare este așezat în canalele de cabluri din exterior.

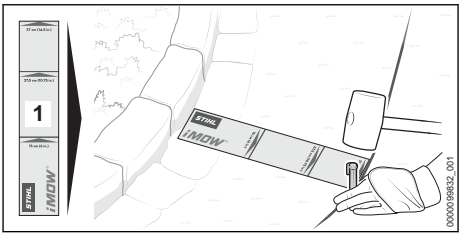
 # Plăcuță de identificare cu seria mașinii



12 Țăruș
Cei patru țăruși fixează stația de andocare la sol.

3.5 Riglă iMOW® și kit de instalare

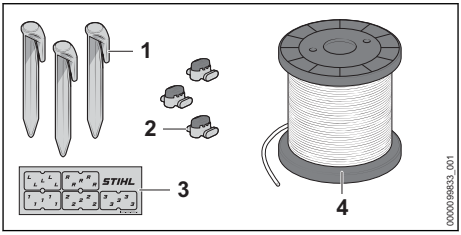
Riglă iMOW®



1 Riglă iMOW®
Rigla facilitează pozarea firelor și servește la menținerea distanței corecte.

Kit de instalare

Este necesar un kit de instalare pentru a pune în funcțiune robotul de tuns gazonul și nu este inclus în pachetul de livrare al robotului de tuns gazonul. Kiturile de instalare adecvate sunt disponibile ca accesorii pentru diferite dimensiuni de grădină.



1 **Cui de fixare**
Cuiul de fixare fixează firul de delimitare și firul de referință la sol.

2 **Dispozitiv legare sârmă**
Dispozitivul de legare cu sârmă conectează capetele firelor.

3 **Marcator de cablu**
Marcatoarele de cablu sunt utilizate pentru marcarea capetelor de fir în interiorul stației de andocare. Acestea facilitează atribuirea capetelor firelor la conectarea clema corectă.

4 **Spirală de fire**
Spirala de fire este necesară pentru pozarea firului de delimitare și a firului de referință.

3.6 Simboluri

Simbolurile se pot afla pe robotul de tuns gazonul, stația de andocare, sursa de alimentare sau de pe adaptorul încorporat și semnifică următoarele:

Acest simbol indică diametrul discului de cuțite.

Acest simbol indică direcția de deblocare a suportului pentru cuțit la schimbarea lamelor.

Acest simbol indică direcția de blocare a suportului pentru cuțit la schimbarea lamelor.

Clasa de protecție 2, dublu izolat.

Nu aruncați produsul la gunoiul menajer.

Informația de lângă simbol indică conținutul de energie al acumulatorului, conform specificațiilor din partea producătorului de celule. Conținutul de energie aflat la dispoziție pentru utilizare este mai mic.

1 LED aprins roșu. Acumulatorul este prea fierbinte sau prea rece.

4 LED-uri luminează intermitent roșu. Defecțiune la acumulator.

4 Instrucțiuni de siguranță

4.1 Simboluri de avertizare

Simbolurile de avertizare de pe robotul de tuns gazonul, stația de andocare, sursa de alimentare sau de pe adaptorul încorporat semnifică următoarele:

Respectați instrucțiunile de siguranță și măsurile în legătură cu acestea.

Citiți, aprofundați și păstrați instrucțiunile de utilizare.

Respectați instrucțiunile de siguranță privind obiectele propulsate și dimensiunile acestora.

Păstrați distanța de siguranță.

Nu atingeți discul de cuțite cu lamele.

Nu vă urcați și nu vă așezați pe robotul de tuns gazonul.

Opriți robotul de tuns gazonul în timpul transportului, depozitării, curățării, întreținerii, reparației sau în cazul unui comportament modificat sau neobișnuit și activați dispozitivul de blocare.

Țineți copii departe de robotul de tuns iarba și de suprafața de tăiere.

Țineți animalele departe de robotul de tuns gazonul și de suprafața de tăiere.

Nu cufundați acumulatorul în lichide.

Protejați acumulatorul de căldură și de foc.

4.2 Utilizare conform destinației

Robotul de tuns gazonul STIHL iMOW® 7.0 PRO servește la cosirea și mulcirea ierbii.

Stația de andocare STIHL și sursa de alimentare furnizată DM210X-420X încarcă robotul de tuns gazonul STIHL iMOW® 7.0 PRO.

Robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare pot fi utilizate pe ploaie.

Robotul de tuns gazonul este alimentat cu energie de la un acumulator STIHL AAI. Acumulatorul

este montat în robotul de tuns gazonul și poate fi demontat numai de către un distribuitor STIHL.

Robotul de tuns gazonul poate fi configurat și operat prin intermediul aplicației „MY iMOW®" sau al portalului STIHL connected. Gama de funcții din portalul STIHL connected este parțial limitată în comparație cu aplicația „MY iMOW®".

⚠ AVERTISMENT

- Stațiile de andocare, sursele de alimentare și acumulatorii care nu au fost autorizați de către STIHL pentru robotul de tuns gazonul pot declanșa incendii și explozii. Risc de rănire gravă a persoanelor sau de deces și de pagube materiale.
  - ► Utilizați robotul de tuns gazonul cu acumulatorul încorporat STIHL AAI.
  - ► Încărcați robotul de tuns gazonul STIHL iMOW® 7.0 PRO cu stația de andocare STIHL și o sursă de alimentare STIHL DM210X-420X.
- În cazul în care robotul de tuns gazonul, acumulatorul, stația de andocare sau sursa de alimentare nu sunt utilizate conform destinației, oamenii se pot răni grav sau fatal și pot interveni pagube materiale.
  - ► Utilizați robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare conform informațiilor din aceste instrucțiuni de utilizare.

4.3 Cerințe privind utilizatorul

⚠ AVERTISMENT

- Utilizatorii care nu au beneficiat de instruire nu pot recunoaște sau evalua pericolele pe care le reprezintă robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare. Risc de răniri grave sau deces pentru utilizator sau alte persoane.

  - ► Citiți, aprofundați și păstrați instrucțiunile de utilizare.
  - ► În cazul în care robotul de tuns gazonul, stația de andocare sau sursa de alimentare sunt înmânate altei persoane: dați și instrucțiunile de utilizare.
  - ► Se asigură faptul că utilizatorul îndeplinește cerințele următoare:
    - – Utilizatorul este odihnit.
    - – Din punct de vedere fizic, senzorial și mental, utilizatorul este capabil să folosească și să opereze robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare. Utilizatorilor cu abilități fizice, senzoriale sau mentale reduse trebuie să li se permită utilizarea robotului de tuns gazonul doar sub supraveghere sau conform instrucțiunilor unei persoane responsabile. Acest lucru include, de asemenea, toate lucrările cu robotul de tuns gazonul, stația de andocare, sursa de alimentare, cablul de încărcare, precum și firul de referință și firul de delimitare.
    - – Utilizatorul poate recunoaște sau evalua pericolele pe care le reprezintă robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare.
    - – Utilizatorul este major sau este instruit în profesie sub supraveghere conform reglementărilor naționale corespunzătoare.
    - – Utilizatorul trebuie să fie instruit de către un distribuitor STIHL sau un expert în domeniu, înainte să folosească pentru prima dată robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare.
    - – Utilizatorul nu se află sub influența alcoolului, a medicamentelor sau a drogurilor.
    - – Când instalați, operați, curățați, întrețineți și transportați robotul de tuns gazonul, păstrați-vă echilibrul, asigurați-vă că aveți o poziție sigură și nu alergați.
    - – Termenii „operare", „utilizare" și „folosire" includ toate lucrările efectuate asupra robotului de tuns gazonul, a stației de andocare, a sursei de alimentare, a cablului de încărcare, a firului de referință și a firului de delimitare, precum și a tuturor accesoriilor iMOW®.
  - ► Dacă există neclarități: adresați-vă unui distribuitor STIHL.

4.4 Îmbrăcăminte și echipament

⚠ AVERTISMENT

- În timpul pozării firului de delimitare sau a firului de referință, și la fixarea stației de andocare, baterea cuielor de fixare sau a scoabelor în pământ cu ciocanul poate provoca proiectarea obiectelor cu viteză ridicată. Pericol de rănire a utilizatorului.
  - ► Purtați ochelari de protecție strâmți. Ochelari de protecție adecvați, verificați conform normei EN 166 sau conform prevederilor

naționale, se pot găsi în comerț cu identificarea corespunzătoare.
- ► Purtați mănuși de lucru făcute din material rezistent la uzură.

- În timpul regimului de cosire, obiectele pot fi proiectate cu viteze mari. Pericol de rănire a utilizatorului.
  - ► Dacă intrați în suprafața de tăiere în timpul regimului de cosit:
    - – Purtați un pantalon lung dintr-un material rezistent.
    - – Purtați încălțăminte închisă, rigidă, cu talpă antiderapantă.
- Îmbrăcămintea neadecvată se poate prinde în copaci, arbuști și în robotul de tuns gazonul. Utilizatorii care nu folosesc îmbrăcăminte adecvată se pot răni grav.
  - ► Purtați haine strânse pe corp.
  - ► Scoateți-vă eșarfele și bijuteriile.
- În timpul curățării, întreținerii sau al transportului, utilizatorul poate intra în contact cu lamele. Pericol de rănire a utilizatorului.
  - ► Purtați mănuși de lucru făcute din material rezistent la uzură.
- În cazul în care utilizatorul poartă încălțăminte necorespunzătoare, acesta poate aluneca. Pericol de rănire a utilizatorului.
  - ► În cazul în care intrați în suprafața de tăiere: purtați încălțăminte închisă, stabilă, cu talpă antiderapantă.

4.5 Spațiu de lucru și mediu

4.5.1 Robotul de tuns gazonul și suprafața de tăiere

⚠ AVERTISMENT

- Persoanele neautorizate, copiii și animalele nu pot recunoaște și evalua pericolele pe care le reprezintă robotul de tuns gazonul și obiectele proiectate. Persoanele neautorizate, copiii și animalele pot fi rănite grav, iar bunurile pot fi avariate.

  - ► Țineți la distanță persoanele neimplicate, copiii și animalele în timpul regimului de cosire a suprafeței de tăiere.
  - ► În cazul în care robotul de tuns gazonul este utilizat pe suprafețe deschise accesibile: blocați suprafața de tăiere și amplasați panouri cu textul de avertizare „Atenție! Mașină de tuns iarba! Țineți copiii și animalele la distanță și supravegheați!” amplasați. Respectați prevederile locale.
  - ► Asigurați-vă de faptul că nu este posibilă joaca copiilor cu robotul de tuns gazonul.
  - ► Definiți suprafața de tăiere cu ajutorul firului de delimitare, așa cum este descris în aceste instrucțiuni de utilizare. Delimitați cu ajutorul firului de delimitare suprafețele desemnate pe care robotul de tuns gazonul nu trebuie să le parcurgă sau să le tundă din suprafața de tăiere.
  - ► Nu utilizați robotul de tuns gazonul pe suprafețe cu pietriș sau piatră spartă.
- Persoanele se pot împiedica de firul de delimitare, de firul de referință sau de cuiele de fixare. Risc de rănire a persoanelor și de pagube materiale.
  - ► Pozați firul de delimitare și firul de referință pe sol sau în sol cu ajutorul unei mașini de așezare a firelor.
  - ► Înfigeți cuiele de fixare complet în sol.
- Dacă se utilizează o unealtă sau un aparat de grădină în suprafața de tăiere, unealta poate lovi și deteriora firul de delimitare, firul de referință sau cuiele de fixare. Obiectele pot fi proiectate cu viteze mari. Risc de rănire a persoanelor și de pagube materiale.
  - ► Nu lucrați în zona firului de delimitare sau a firului de referință cu o unealtă sau un aparat de grădină.
- Componentele electrice ale robotului de tuns gazonul pot produce scântei. Scânteile pot declanșa incendii și explozii într-un mediu inflamabil sau exploziv. Risc de rănire gravă a persoanelor sau de deces și de pagube materiale.
  - ► Nu utilizați robotul de tuns gazonul într-un mediu extrem de inflamabil sau explozibil.
- Ca urmare a unei furtuni, este posibil ca robotul de tuns gazonul să fie deteriorat sau ca pe suprafața de tăiere să se afle obiecte. Este posibil ca robotul de tuns gazonul să fie într-o stare nesigură și ca obiectele să fie proiectate în timpul cosirii. Risc de rănire gravă a persoanelor sau de deces și de pagube materiale.
  - ► Verificați starea sigură a robotului de tuns gazonul după o furtună.
  - ► Verificați starea suprafeței de tăiere, îndepărtați obiectele din suprafața de tăiere.

4.5.2 Acumulator

Acumulatorul este montat în robotul de tuns gazonul și poate fi demontat numai de către un distribuitor STIHL.

⚠ AVERTISMENT

- Persoanele neautorizate, copiii și animalele nu pot recunoaște și evalua pericolele pe care le reprezintă acumulatorul. Persoanele neimplicate, copiii și animalele pot fi rănite grav.

- ► Țineți la distanță persoanele neimplicate, copiii și animalele.
- ► Nu lăsați acumulatorul nesupravegheat.
- ► Asigurați-vă de faptul că nu este posibilă joaca copiilor cu acumulatorul.

■ Acumulatorul nu este protejat împotriva tuturor influențelor mediului. Dacă acumulatorul este expus la anumite influențe ale mediului, acesta se poate aprinde, exploda ori se poate deteriora iremediabil. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.

- ► Protejați acumulatorul de căldură și de foc.
- ► Nu aruncați acumulatorul în foc.
- ► Nu încărcați, nu utilizați și nu depozitați acumulatorul la temperaturi aflate în afara intervalului specificat, 🕮 17.6.

- ► Nu cufundați acumulatorul în lichide.
- ► Nu apropiați acumulatorul de obiecte metalice mici.
- ► Nu expuneți acumulatorul la presiune înaltă.
- ► Nu expuneți acumulatorul la microunde.
- ► Protejați acumulatorul împotriva substanțelor chimice și a sărurilor.

4.5.3 Stație de andocare și sursă de alimentare

⚠ AVERTISMENT

■ Persoanele neautorizate, copiii și animalele nu pot recunoaște și evalua pericolele pe care le reprezintă stația de andocare, sursa de alimentare și curentul electric. Persoanele neimplicate, copiii și animalele pot fi rănite grav sau poate fi provocat decesul acestora.
- ► Țineți la distanță persoanele neautorizate, copiii și animalele.
- ► Asigurați-vă de faptul că nu este posibilă joaca copiilor cu stația de andocare sau cu sursa de alimentare.

■ Stația de andocare și sursa de alimentare nu sunt protejate împotriva tuturor influențelor mediului. Dacă stația de andocare sau sursa de alimentare sunt expuse anumitor influențe ale mediului, acestea se pot aprinde sau exploda. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.
- ► Nu utilizați stația de andocare și sursa de alimentare într-un mediu extrem de inflamabil sau explozibil.
- ► Nu utilizați și nu depozitați stația de andocare și sursa de alimentare la temperaturi aflate în afara intervalului specificat, 🕮 17.6.
- ► Deconectați sursa de alimentare de la rețeaua de curent înainte de o furtună sau dacă există pericol de trăsnet.
- ► Verificați starea sigură a stației de andocare și a sursei de alimentare după o furtună.

■ Risc de împiedicare de stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare sau cablul electric. Persoanele pot fi rănite, iar stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare sau cablul electric pot fi deteriorate.
- ► Amplasați stația de andocare și sursa de alimentare într-un loc ușor vizibil.
- ► Pozați cablul electric și cablul de încărcare astfel încât nimeni să nu se poată împiedica de ele.

■ La expunerea directă a razelor solare, carcasa sursei de alimentare se poate supraîncălzi. Utilizatorul se poate arde.

- ► Nu atingeți sursa de alimentare supraîncălzită.

4.6 Starea sigură în exploatare

4.6.1 Robot de tuns gazonul

Robotul de tuns gazonul se află într-o stare sigură atunci când se întrunesc următoarele condiții:
– Robotul de tuns gazonul nu este deteriorat.
– Elementele de comandă funcționează și nu sunt modificate.
– Lamele sunt montate corect și nu sunt deteriorate.
– Pentru acest robot de tuns gazonul sunt atașate accesorii originale STIHL.
– Accesoriile au fost montate corect.

⚠ AVERTISMENT

■ Într-o stare nesigură, componentele ar putea să nu mai funcționeze corect, iar dispozitivele de siguranță ar putea fi dezactivate. Persoanele pot fi rănite grav sau chiar omorâte.
- ► Utilizați un robot de tuns gazonul funcțional, care nu este deteriorat.
- ► Nu modificați robotul de tuns gazonul.
- ► În cazul în care câmpul de comandă nu funcționează: nu utilizați robotul de tuns gazonul.
- ► Atașați accesorii originale STIHL pentru acest robot de tuns gazonul.

- ► Atașați lamele în modul descris în aceste instrucțiuni de utilizare.
- ► Montați accesoriul așa cum este prezentat în instrucțiunile de utilizare sau în manualul accesoriului.
- ► Nu introduceți obiecte în orificiile robotului de tuns gazonul.
- ► Nu conectați contactele de încărcare cu obiecte metalice și nu le scurtcircuitați.
- ► Înlocuiți panourile indicatoare uzate sau deteriorate.
- ► Dacă există neclarități: adresați-vă unui distribuitor STIHL.

4.6.2 Mecanism de cosire

Mecanismul de cosire se află în stare sigură atunci când se întrunesc următoarele condiții:
– Lamele, discul de cuțite, suportul de cuțite, maneta și piulița nu sunt deteriorate.
– Marcajele de uzură de pe discul de cuțite nu sunt complet uzate.
– Bolțurile L de pe discul de cuțite nu sunt uzate mai mult de jumătate.
– Lamele nu sunt deformate.
– Lamele sunt montate corect.

⚠ AVERTISMENT

- ■ Într-o stare nesigură, piese ale lamelor se pot slăbi și pot fi proiectate. Se pot produce grave leziuni corporale.
  - ► Lucrați cu lame, disc de cuțite, suport de cuțite, manetă și piuliță care nu sunt deteriorate.
  - ► Dacă marcajele de uzură sunt uzate complet și au apărut găuri: înlocuiți mecanismul de cosire.
  - ► Dacă bolțurile L sunt uzate mai mult de jumătate: înlocuiți mecanismul de cosire.
  - ► Montați corect lamele.
  - ► Dacă există neclarități: adresați-vă unui distribuitor STIHL.

4.6.3 Acumulator

Acumulatorul este montat în robotul de tuns gazonul și poate fi demontat numai de către un distribuitor STIHL.
Acumulatorul se află într-o stare sigură atunci când se întrunesc următoarele condiții:
– Acumulatorul nu este deteriorat.
– Acumulatorul este curat și uscat.
– Acumulatorul funcționează și nu este modificat.

⚠ AVERTISMENT

- ■ Dacă nu este în stare sigură, este posibil ca acumulatorul să nu mai funcționeze în siguranță. Se pot produce grave leziuni corporale.
  - ► Desfășurați lucrări doar cu un acumulator funcțional, care nu prezintă deteriorări.
  - ► Nu încărcați un acumulator deteriorat sau defect.
  - ► Dacă acumulatorul este murdar: curățați acumulatorul.
  - ► Dacă acumulatorul este ud sau umed: lăsați acumulatorul să se usuce.
  - ► Nu modificați acumulatorul.
  - ► Nu introduceți obiecte în orificiile acumulatorului.
  - ► Nu conectați contactele electrice ale acumulatorului cu obiecte metalice și nu le scurtcircuitați.
  - ► Nu deschideți acumulatorul.
  - ► Înlocuiți panourile indicatoare uzate sau deteriorate.
- ■ Dintr-un acumulator deteriorat poate curge lichid. Contactul pielii sau al ochilor cu lichidul poate produce iritații ale pielii sau ochilor.
  - ► Evitați contactul cu lichidul.
  - ► În caz de contact cu pielea: zonele de piele afectate se spală cu apă din abundență și săpun.
  - ► În caz de contact cu ochii: spălați ochii cel puțin 15 minute cu apă din abundență și consultați un medic.
- ■ Un acumulator deteriorat sau defect poate emite un miros neobișnuit, poate fumega sau se poate aprinde. Risc de rănire gravă a persoanelor sau de deces și de pagube materiale.
  - ► Dacă acumulatorul emite un miros neobișnuit sau fum, nu folosiți acumulatorul și păstrați-l la distanță de substanțe inflamabile.
  - ► Dacă acumulatorul arde: stingeți-l cu un extinctor sau cu apă.

4.6.4 Stație de andocare, cablu de încărcare, sursă de alimentare și cablu electric

Stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare, cablul electric și îmbinările cu fișă sunt în stare de siguranță corespunzătoare în cazul în care sunt îndeplinite următoarele condiții:
– Stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare, cablul electric și îmbinările cu fișă nu sunt deteriorate.

– Stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare, cablul electric și îmbinările cu fișă sunt curate.
– Au fost montate accesorii originale STIHL pentru această stație de andocare.
– Accesoriile au fost montate corect.
– Stația de andocare și sursa de alimentare nu sunt acoperite în timpul funcționării.

⚠ AVERTISMENT

- Într-o stare nesigură, componentele ar putea să nu mai funcționeze în siguranță, iar dispozitivele de siguranță ar putea fi dezactivate. Persoanele pot fi rănite grav sau chiar omorâte.
  - ► Utilizați o stație de andocare care nu este deteriorată, un cablu de încărcare care nu este deteriorat, o sursă de alimentare care nu este deteriorată, un cablu electric care nu este deteriorat și îmbinări cu fișă care nu sunt deteriorate.
  - ► Dacă stația de andocarem sursa de alimentare sau îmbinările cu fișă sunt mudare: curățați stația de andocare, sursa de alimentare și îmbinările cu fișă.
  - ► Nu modificați stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare, cablul electric și îmbinările cu fișă.
  - ► Nu introduceți obiecte în orificiile stației de andocare și a sursei de alimentare.
  - ► Nu conectați contactele electrice ale stației de andocare, ale sursei de alimentare și ale îmbinărilor cu fișă cu obiecte metalice și nu le scurtcircuitați.
  - ► Nu deschideți stația de andocare și sursa de alimentare.
  - ► Nu acoperiți stația de andocare și sursa de alimentare.
  - ► Nu îngropați sursa de alimentare în pământ.
  - ► Nu vă așezați pe stația de andocare.
  - ► Nu stați pe placa de bază a stației de andocare.

4.7 Regim de cosire

⚠ AVERTISMENT

- Lamele de pe discul de cuțite pot tăia utilizatorul. Utilizatorul poate fi rănit grav.

  - ► Nu atingeți discul de cuțite și lamele.
  - ► Dacă utilizatorul se apropie de robotul de tuns gazonul în timpul regimului de cosire sau înainte de a face orice reglaj al aparatului: apăsați butonul „STOP”.
  - ► Nu răsturnați sau ridicați robotul de tuns gazonul în timpul regimului de cosire.
  - ► În cazul în care discul de cuțite sau lamele sunt blocate de un obiect: opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare. Doar atunci îndepărtați obiectul.

  - ► Țineți copii departe de robotul de tuns iarba și de suprafața de tăiere.

  - ► Țineți animalele departe de robotul de tuns gazonul și de suprafața de tăiere.

  - ► Nu vă urcați și nu vă așezați pe robotul de tuns gazonul și nu transportați copii, animale sau obiecte pe robotul de tuns gazonul.
- Dacă robotul de tuns gazonul se modifică pe durata lucrului sau dacă se comportă într-un mod nedorit, atunci acesta se poate afla într-o stare nesigură din punct de vedere tehnic. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.
  - ► Apăsați butonul „STOP” și activați dispozitivul de blocare. Adresați-vă unui distribuitor STIHL.
- Dacă, în timpul regimului de cosire, lamele loves un obiect străin, atunci acestea sau părți din acestea pot fi deteriorate sau proiectate cu viteză ridicată. Risc de rănire a persoanelor și de avariere a bunurilor.
  - ► Îndepărtați obiectele străine din suprafața de tăiere.
  - ► Îndepărtați lamele rupte sau părți ale acestora din suprafața de tăiere.
- Când este apăsat butonul „STOP”, discul de cuțite cu lamele continuă să se rotească pentru o perioadă scurtă de timp. Se pot produce grave leziuni corporale.
  - ► Așteptați până când discul de cuțite nu se mai rotește.
- Dacă, în timpul regimului de cosire, lamele loves un obiect dur, se pot produce scântei și lamele pot fi deteriorate. Scânteile pot declanșa incendii într-un mediu cu nivel ridicat de inflamabilitate. Risc de rănire gravă a persoanelor sau de deces și de pagube materiale.
  - ► Nu lucrați într-un mediu cu nivel ridicat de inflamabilitate.
  - ► Se asigură faptul că lamele sunt în stare sigură.

⚠ PERICOL

- În cazul în care robotul de tuns gazonul funcționează într-un mediu cu cabluri electrice, lamele pot intra în contact cu cablurile elec-

trice și le poate deteriora. Persoanele pot fi rănite grav sau chiar omorâte.
- ► Nu utilizați robotul de tuns gazonul în apropierea cablurilor electrice.

4.8 Încărcare

⚠ AVERTISMENT

- În timpul încărcării, o sursă de alimentare avariată sau defectă poate emite un miros neobișnuit sau fum. Risc de rănire a persoanelor și de avariere a bunurilor.
  - ► Scoateți ștecărul de rețea din priză.
- În cazul disipării inadecvate a căldurii, este posibilă supraîncălzirea sursei de alimentare și producerea de incendii. Risc de rănire gravă a persoanelor sau de deces și de pagube materiale.
  - ► Nu acoperiți sursa de alimentare.

4.9 Conexiunea electrică

Contactul cu piesele aflate sub tensiune poate avea cauzele următoare:
– Cablul electric sau cablul prelungitor este deteriorat.
– Ștecărul cablului electric sau al cablului prelungitor este deteriorat.
– Priza nu este instalată corect.

⚠ PERICOL

- Contactul cu piesele aflate sub tensiune poate avea drept urmare o electrocutare. Risc de rănire gravă sau deces.
  - ► Asigurați-vă că nu sunt avariate cablurile și ștecărele de rețea aferente.

În cazul în care cablul electric sau cablul prelungitor sunt deteriorate:
- ► Nu atingeți zona deteriorată.
- ► Scoateți ștecărul de rețea din priză.

  - ► Atingeți cablurile și ștecărele de rețea aferente cu mâinile uscate.
  - ► Ștecărul de rețea se introduce într-o priză cu contact de protecție instalată corect și asigurată.
  - ► În cazul în care ștecărul de rețea este situat în afara unei clădiri: asigurați-vă că ștecărul de rețea este aprobat pentru utilizare în exterior.
  - ► Sursa de alimentare se conectează cu ajutorul unui întrerupător de protecție la curent rezidual (30 mA, 30 ms).
  - ► În cazul în care cablul electric sau cablul prelungitor sunt conectate sau decuplate: apucați întotdeauna de ștecăr și nu trageți de cablu.
- Un cablu prelungitor deteriorat sau neadecvat poate cauza o electrocutare. Persoanele pot fi rănite grav sau chiar omorâte.
  - ► Folosiți un cablu prelungitor cu o secțiune transversală corectă, 🕮 17.5.
  - ► Folosiți un cablu prelungitor protejat contra stropilor de apă și aprobat pentru utilizarea în exterior.
  - ► Protejați de apă conectorul cu fișă dintre sursa de alimentare și cablul prelungitor.
  - ► Utilizați un cablu prelungitor care are aceleași proprietăți ca și cablul electric al sursei de alimentare.

⚠ AVERTISMENT

- O tensiune de alimentare incorectă sau o frecvență de alimentare incorectă pot avea ca rezultat o supratensiune în sursa de alimentare. Sursa de alimentare poate fi avariată.
  - ► Asigurați-vă că tensiunea la priză și frecvența la priză corespund cu datele de pe plăcuța de identificare a sursei de alimentare.
- În cazul în care sursa de alimentare este conectată la o priză multiplă, componentele electrice se pot supraîncărca în timpul încărcării. Componentele electrice se pot încălzi și declanșa un incendiu. Risc de rănire gravă a persoanelor sau de deces și de pagube materiale.
  - ► Asigurați-vă că specificațiile de putere ale prizei multiple nu sunt depășite de suma specificațiilor de pe plăcuța de indentificare a sursei de alimentare și de toate aparatele electrice conectate la priza multiplă.
- Un cablu electric, cablu prelungitor sau un cablu de încărcare pozat incorect se pot deteriora sau persoanele se pot împiedica de ele. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.
  - ► Cablurile și cablul de încărcare se pozează în așa fel încât să se afle în afara suprafeței de tăiere.
  - ► Cablurile și cablul de încărcare se pozează și marchează în așa fel încât să nu fie deteriorate de lucrul cu o unealtă sau un aparat de grădină.
  - ► Cablurile și cablul de încărcare se pozează și marchează astfel încât să nu fie posibilă împiedicarea persoanelor.
  - ► Cablurile și cablul de încărcare se pozează astfel încât să nu fie întinse sau răsucite.
  - ► Cablurile și cablul de încărcare se pozează astfel încât să nu fie deteriorate, îndoite, strivite sau forfecate.

- ► Cablurile și cablul de încărcare se protejează contra căldurii, uleiului și substanțelor chimice.
- ► Cablurile și cablul de încărcare se pozează astfel încât să nu fie așezate pe o bază permanent umedă.

- În cazul în care cablurile electrice și țevile sunt trase în perete, ele se pot deteriora dacă sursa de alimentare este montată pe perete. Contactul cu componentele sub tensiune poate avea ca rezultat șocul electric. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.
  - ► Asigurați-vă de faptul că în locul prevăzut nu sunt trase în perete cabluri electrice și țevi.
  - ► Montați sursa de alimentare pe un perete conform celor prezentate în aceste instrucțiuni de utilizare.
- În cazul în care sursa de alimentare este conectată la un generator, alimentarea electrică nu poate fi garantată permanent, iar robotul de tuns gazonul nu poate funcționa corespunzător. Fluctuațiile în alimentarea electrică pot dereriora sursa de alimentare.
  - ► Conectați sursa de alimentare numai la o priză instalată corespunzător.

4.10 Transportarea

4.10.1 Robot de tuns gazonul

⚠ AVERTISMENT

- În timpul transportului, robotul de tuns gazonul poate cădea sau se poate deplasa. Risc de rănire a persoanelor și de avariere a bunurilor.

  - ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.
  - ► Asigurați robotul de tuns gazonul cu centuri de fixare, curele sau cu o plasă astfel încât acesta să nu se poată răsturna și să nu se poată deplasa.

4.10.2 Acumulator

Acumulatorul este montat în robotul de tuns gazonul și poate fi demontat numai de către un distribuitor STIHL.

⚠ AVERTISMENT

- Acumulatorul nu este protejat împotriva tuturor influențelor mediului. Dacă acumulatorul este expus la anumite influențe ale mediului, acesta se poate deteriora, iar bunurile pot fi avariate.
  - ► Nu transportați un acumulator deteriorat.
- În timpul transportului, acumulatorul poate cădea sau se poate deplasa. Risc de rănire a persoanelor și de avariere a bunurilor.
  - ► Ambalați acumulatorul în ambalaj, astfel încât să nu se poată mișca.
  - ► Asigurați ambalajul astfel încât să nu se poată mișca.

4.10.3 Stație de andocare și sursă de alimentare

⚠ AVERTISMENT

- În timpul transportului, stația de andocare sau sursa de alimentare pot cădea sau se pot deplasa. Risc de rănire a persoanelor și de avariere a bunurilor.
  - ► Scoateți ștecărul de rețea din priză.
  - ► Scoateți robotul de tuns gazonul din stația de andocare.
  - ► Asigurați stația de andocare și sursa de alimentare cu centuri de fixare, curele sau cu o plasă astfel încât acestea să nu poată cădea și să nu se poată deplasa.
- Cablul electric și cablul de alimentare nu sunt destinate susținerii sursei de alimentare sau a stației de andocare. Cablul electric, sursa de alimentare, cablul de încărcare sau stația de andocare pot fi deteriorate.
  - ► Deconectați cablul de încărcare de la sursa de alimentare și de la stația de andocare și înfășurați-l.
  - ► Apucați și țineți stația de andocare de placa de bază.
  - ► Înfășurați cablul electric și fixați-l la sursa de alimentare.
  - ► Apucați și țineți sursa de alimentare de carcasă.

4.11 Stocarea

4.11.1 Robot de tuns gazonul

⚠ AVERTISMENT

- Copiii nu pot recunoaște și evalua pericolele pe care le prezintă robotul de tuns gazonul. Copiii pot suferi leziuni grave.

  - ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.
  - ► Depozitați robotul de tuns gazonul într-un loc care nu este la îndemâna copiilor.
- Contactele electrice de la robotul de tuns gazonul și componentele metalice pot coroda din cauza umezelii. Este posibilă deteriorarea robotului de tuns gazonul.

- ► Depozitați robotul de tuns gazonul într-un loc curat și uscat.

- Dacă dispozitivul de blocare a robotului de tuns gazonul nu este activat înainte de depozitare, robotul de tuns gazonul poate porni accidental și robotul de tuns gazonul se va pune în mișcare. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.

  - ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.

- Carcasa apărătoare și mânerele nu sunt destinate suspendării robotului de tuns gazonul. Dispozitivele de siguranță pot fi scoase din funcțiune și robotul de tuns gazonul poate fi deteriorat.
  - ► Depozitați robotul de tuns gazonul conform celor prezentate în aceste instrucțiuni de utilizare.

4.11.2 Acumulator

Acumulatorul este montat în robotul de tuns gazonul și poate fi demontat numai de către un distribuitor STIHL.

⚠ AVERTISMENT

- Copiii nu pot recunoaște și evalua pericolele pe care le prezintă acumulatorul. Copiii pot suferi leziuni grave.
  - ► Depozitați acumulatorul într-un loc care nu este la îndemâna copiilor.
- Acumulatorul nu este protejat împotriva tuturor influențelor mediului. Dacă acumulatorul este expus la anumite influențe ale mediului, acesta se poate deteriora iremediabil.
  - ► Depozitați acumulatorul într-un loc curat și uscat.
  - ► Depozitați acumulatorul într-un spațiu închis.
  - ► Nu depozitați acumulatorul la temperaturi aflate în afara intervalului specificat, 🕮 17.6.

4.11.3 Stație de andocare și sursă de alimentare

⚠ AVERTISMENT

- Copiii nu pot recunoaște și evalua pericolele pe care le prezintă o stație de ancocare sau o sursă de alimentare. Copiii sunt în situații de risc de rănire gravă sau deces.
  - ► Scoateți robotul de tuns gazonul din stația de andocare.
  - ► Depozitați stația de andocare și sursa de alimentare într-un loc care nu este la îndemâna copiilor.
- Stația de andocare și sursa de alimentare nu sunt protejate împotriva tuturor influențelor mediului. Dacă stația de andocare sau sursa de alimentare sunt expuse anumitor influențe ale mediului, stația de andocare sau sursa de alimentare se pot deteriora.
  - ► Scoateți robotul de tuns gazonul din stația de andocare.
  - ► Dacă sursa de alimentare este caldă: lăsați sursa de alimentare să se răcească.
  - ► Depozitați stația de andocare și sursa de alimentare într-un loc curat și uscat.
  - ► Depozitați stația de andocare și sursa de alimentare într-un spațiu închis.
  - ► Nu depozitați sursa de alimentare la temperaturi aflate în afara intervalului specificat, 🕮 17.6.
- Cablul electric și cablul de alimentare nu sunt destinate susținerii sursei de alimentare sau a stației de andocare. Cablul electric, sursa de alimentare, cablul de încărcare sau stația de andocare pot fi deteriorate.
  - ► Deconectați cablul de încărcare de la sursa de alimentare și de la stația de andocare și înfășurați-l.
  - ► Apucați și țineți stația de andocare de placa de bază.
  - ► Înfășurați cablul electric și fixați-l la sursa de alimentare.
  - ► Apucați și țineți sursa de alimentare de carcasă.

4.12 Curățarea, întreținerea și repararea

⚠ AVERTISMENT

- Dacă înainte de curățare, întreținere sau reparare dispozivitul de blocare al robotului de tuns gazonul nu este activat, robotul de tuns gazonul poate porni accidental. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.

  - ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.

- Mijloacele de curățare ascuțite, curățarea cu un curățător de mare presiune sau curățarea cu obiecte metalice ascuțite sau tăioase pot deteriora robotul de tuns gazonul. În cazul în care robotul de tuns gazonul nu este curățat corespunzător, componentele s-ar putea să nu mai funcționeze corect, iar dispozitivele de

siguranță să fie scoase din funcțiune. Se pot produce grave leziuni corporale.
- ► Curățați robotul de tuns gazonul conform celor prezentate în aceste instrucțiuni de utilizare.

- Mijloacele de curățare ascuțite, curățarea cu un curățător de mare presiune sau curățarea cu obiecte metalice ascuțite sau tăioase pot deteriora stația de andocare, sursa de alimentare, cablul electric, cablul de încărcare, precum și îmbinările lor cu fișă. Dacă stația de andocare, cablul electric, cablul electric, precum și îmbinările lor cu fișă nu sunt curățate corespunzător, componentele ar putea să nu mai funcționeze corect, iar dispozitivele de siguranță să fie scoase din funcțiune. Se pot produce grave leziuni corporale.
  - ► Scoateți ștecărul de rețea al sursei de alimentare din priză.
  - ► Curățați stația de andocare, sursa de alimentare, cablul electric, cablul de încărcare și îmbinările lor cu fișă așa cum se descrie în aceste instrucțiuni de utilizare.
- Dacă robotul de tuns gazonul, stația de andocare sau sursa de alimentare nu sunt întreținute sau reparate corespunzător, componentele ar putea să nu mai funcționeze corect, iar dispozitivele de siguranță ar putea fi dezactivate. Persoanele pot fi rănite grav sau chiar omorâte.
  - ► Nu întrețineți sau reparați singur robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare.
  - ► Dacă robotul de tuns gazonul, stația de andocare sau sursa de alimentare trebuie întreținute sau reparate: adresați-vă unui distribuitor STIHL.
  - ► Întrețineți lamele în modul descris în aceste instrucțiuni de utilizare.
- În timpul curățării sau întreținerii mecanismului de cosire, utilizatorul se poate tăia în muchiile tăietoare ascuțite ale lamelor. Pericol de rănire a utilizatorului.
  - ► Purtați mănuși de lucru făcute din material rezistent la uzură.
- În cazul în care cablul electric al sursei de alimentare este defect sau deteriorat:
  - ► Înlocuiți sursa de alimentare.
- Dacă dopurile bucșei de diagnoză de pe partea inferioară a robotului de tuns gazonul nu este montată corect, umezeala și murdăria pot pătrunde în robotul de tuns gazonul. Este posibilă deteriorarea robotului de tuns gazonul.
  - ► Verificați locașul dopurilor de fiecare dată când îl curățați și schimbați lamele.
  - ► Nu utilizați robotul de tuns gazonul dacă dopurile lipsesc sau sunt deteriorate.

5 Utilizarea robotului de tuns gazonul în echipă

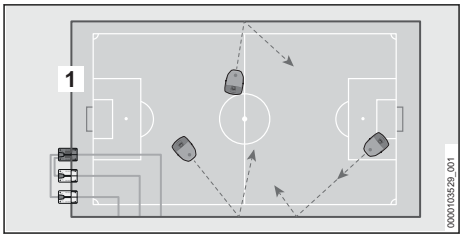
5.1 Descrierea funcționării

5.1.1 Descrierea funcției

Funcția de echipă este adecvată pentru suprafețe de tăiere cu structură simplă și este descrisă în următoarele capitole folosind exemplul unui stadion.

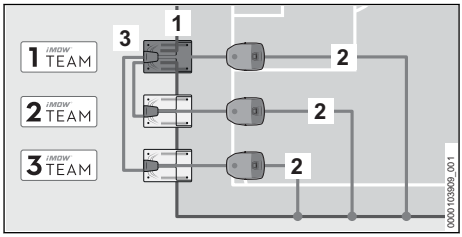
Până la trei roboți de tuns gazonul pot lucra împreună ca o echipă pentru a tunde eficient suprafețe mari, cum ar fi stadioanele.

Pentru o funcționare robustă și eficientă, STIHL recomandă ca funcția de echipă să fie instalată de un distribuitor.



Roboții de tuns gazonul cosesc iarba pe trasee aleatorii.

Pentru ca roboții de tuns gazonul să poată recunoaște limitele suprafeței de tăiere, trebuie să se pozeze un fir de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere.



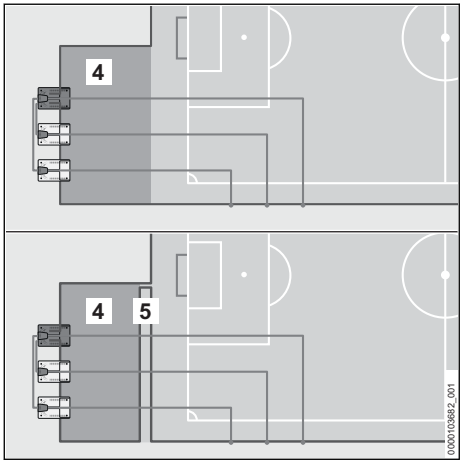
În cadrul funcției de echipă, fiecărui robot de tuns gazonul i se atribuie propria stație de andocare (echipa 1, echipa 2, echipa 3) cu un fir de referință (2).

Firul de delimitare (1) și toate firele de referință (2) sunt conectate la stația de andocare principală (3). Firele transmit semnalele de la stația de andocare principală la roboții de tuns

gazonul. Roboții de tuns gazonul sunt ghidați de-a lungul firelor de referință (2) până la suprafața de tăiere și înapoi la stația de andocare.

Amplasarea stațiilor de andocare

În funcție de necesități, stațiile de andocare pot fi amplasate pe sau în afara suprafeței de tăiere.



Dacă stațiile de andocare sunt amplasate în afara suprafeței de tăiere, zona (4) poate fi inclusă sau separată de suprafața de tăiere.

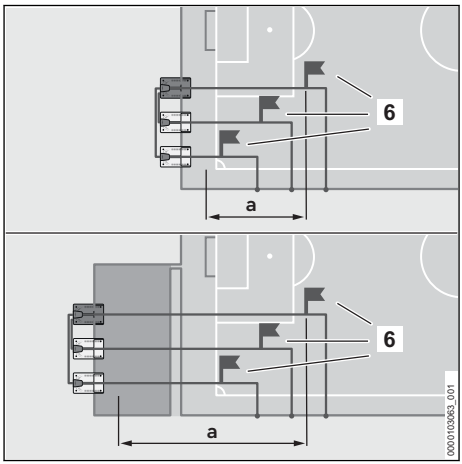
Pentru a separa zona (4), trebuie realizată o buclă a firului (5) cu firul de delimitare. Zona (4) din fața stațiilor de andocare nu este cosită. Zonele nu pot fi definite în funcția de echipă.

Operare

Roboții de tuns gazonul sunt operați prin intermediul aplicației „MY iMOW®", al portalului STIHL connected și al butoanelor din câmpul de comandă de pe robotul de tuns gazonul. Benzile luminoase de pe roboții de tuns gazonul, precum și un răspuns vocal artificial oferă informații despre starea actuală a roboților de tuns gazonul. Cele mai importante setări pentru funcția de echipă sunt:

– Setarea unei înălțimi de secționare identice pentru toți roboții de tuns gazonul
– Crearea unui program de cosire și setarea fusului orar
– Setarea senzorului de ploaie
– Definirea distanței de pornire

Distanța de pornire



Roboții de tuns gazonul încep procesul de cosire dintr-un anumit punct (6). Distanța de pornire (a) trebuie definită pentru fiecare robot de tuns gazonul pe firul de referință asociat.

Dacă stațiile de andocare sunt poziționate în afara suprafeței de tăiere, punctul (6) trebuie definit în interiorul suprafeței de tăiere.

Distanța de pornire (a) de la stația de andocare: 2 m până la 80 m.

Distanța de pornire se definește prin intermediul aplicației „MY iMOW®".

5.2 Pregătirea pentru utilizare a zonei de gazon de tuns și a robotului de tuns gazonul

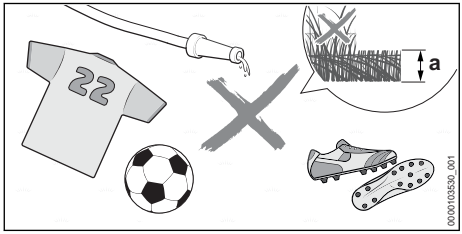
5.2.1 Planificarea și pregătirea suprafeței de tăiere

Înainte de punerea în funcțiune a roboților de tuns gazonul, suprafața de tăiere trebuie planificată și pregătită. Acest lucru permite o instalare solidă, precum și o utilizare discretă și elimină posibilele surse de interferență.

Planificarea suprafeței de tăiere

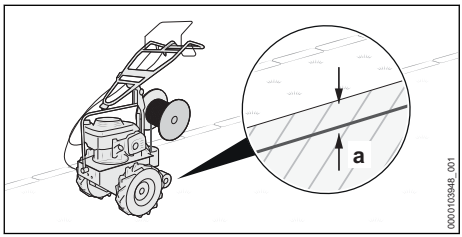
- Familiarizați-vă cu descrierile stațiilor de andocare și ale pozării firelor din capitolele următoare.
- Transferați informațiile pe suprafața de tăiere:
  – Conturul suprafeței de tăiere
  – Poziția stațiilor de andocare
  – Traseul firului de delimitare
  – Traseul firelor de referință

Pregătirea suprafeței de tăiere



- ► Îndepărtați obiectele din jur.
- ► Îndepărtați metalele, materialele conductoare magnetice și electrice și firele de delimitare vechi.
- ► Cosiți gazonul cu o mașină de tuns iarba la înălțimea de secționare care va fi stabilită ulterior și pentru utilizarea robotului de tuns gazonul. Setarea implicită a înălțimii de secționare este a = 4 cm.
- ► Nivelați gropile și denivelările brute.

Utilizarea mașinii de așezare a firelor



INDICAȚIE

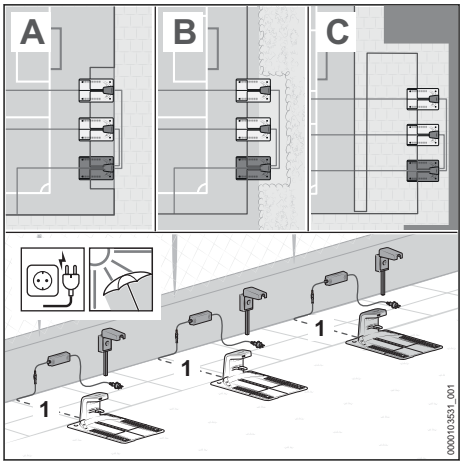
- ■ Pentru a preveni deteriorarea firelor de referință și a firului de delimitare, se recomandă ca firele să fie așezate cu ajutorul unei mașini de așezare a firelor. Acest lucru protejează firele în timpul lucrărilor de îngrijire a gazonului (de exemplu, aerisirea) și în timpul jocului.
  - ► Nu lucrați gazonul cu mașini care pătrund mai adânc în sol decât au fost așezate firele de referință și firul de delimitare.
  - ► Adâncimea maximă de așezare a firelor de referință și a firului de delimitare: a = 10 cm.

5.2.2 Pregătirea robotului de tuns gazonul pentru utilizare

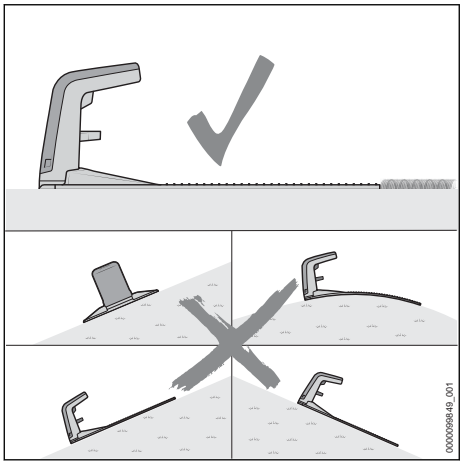
- ► Îndepărtați materialul de împachetare și dispozitivele de siguranță în timpul transportării.
- ► Asigurați-vă că următoarele componente sunt într-o stare sigură:
  - – Robot de tuns gazonul, 📖 4.6.1
  - – Mecanism de cosire, 📖 4.6.2
  - – Acumulator, 📖 4.6.3
  - – Stație de andocare și sursă de alimentare, 📖 4.6.4
- ► Amplasați stația de andocare, 📖 5.3
- ► Pozați firul de referință, 📖 5.4
- ► Pozați firul de delimitare, 📖 5.5
- ► Efectuați conexiunea electrică a stației de andocare, 📖 5.6
- ► Configurați echipa, 📖 5.7
- ► Închideți interfața radio Bluetooth®, 📖 7
- ► Dacă pașii nu pot fi efectuați: nu folosiți robotul de tuns gazonul și apelați la un distribuitor STIHL.

5.3 Configurarea stației de andocare

5.3.1 Indicații generale

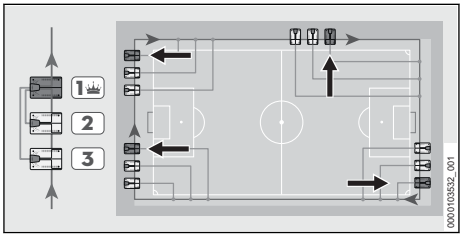


- ► Selectați o locație pentru stațiile de andocare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  - – Stațiile de andocare sunt amplasate în suprafața de tăiere (A), direct adiacente suprafeței de tăiere (B) sau în afara suprafeței de tăiere (C).
  - – Nu există obstacole de-a lungul traseului firelor de referință.
  - – Cablurile de încărcare (1) pot fi pozate în afara zonei de tăiere la o priză adecvată.
  - – Stațiile de andocare și sursele de alimentare se află într-un loc ușor vizibil.
  - – Dacă este posibil: locația este protejată de condițiile climatice și umbrită.
  - – Dacă este posibil: stațiile de andocare se află în zona de recepție a unei rețele fără fir (conexiune WLAN).



► Orientați stațiile de andocare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  – Stațiile de andocare se află pe o suprafață plană.
  – Stațiile de andocare sunt orientate în față, cu orificiul spre suprafața de tăiere.
  – Stațiile de andocare sunt orientate în poziție orizontală și nu sunt înclinate lateral, în față sau în spate.
  – Placa de fundație nu se îndoaie și este așezată orizontal pe sol.

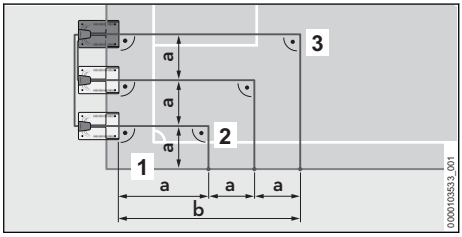
5.3.2 Poziționarea stațiilor de andocare



Stația de andocare principală°(echipa°1) este întotdeauna definită ca fiind stația de andocare poziționată în extrema dreaptă, așa cum este văzută de pe terenul de joc. Firul de delimitare și toate firele de referință sunt conectate la stația de andocare principală (echipa 1).
  – Stația de andocare principală°(echipa°1)
  – Stația de andocare (echipa 2)
  – Stația de andocare (echipa 3)

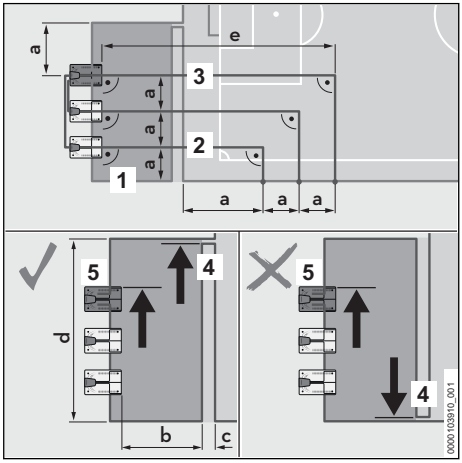
Stațiile de andocare se fixează cu ajutorul țărușilor numai după ce ați finalizat pozarea firelor.

Stații de andocare în interiorul suprafeței de tăiere



Poziționați stația de andocare în interiorul suprafeței de tăiere astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  – Firul de delimitare (1) și firul de referință (2) se află la o distanță de cel puțin a = 2 m.
  – Firele de referință se află la o distanță de cel puțin a = 2 m.
  – Cel mai lung fir de referință (3) are o lungime maximă de b = 80 m.

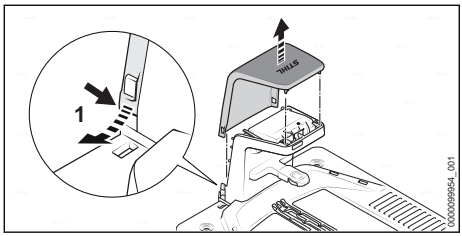
Stații de andocare în afara suprafeței de tăiere



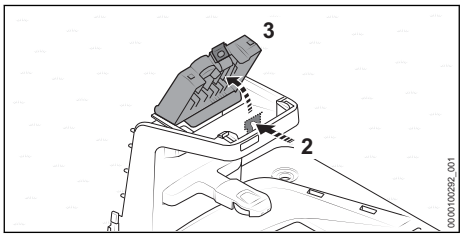
Poziționați stația de andocare în afara suprafeței de tăiere astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  – Firul de delimitare (1) și firul de referință (2) se află la o distanță de cel puțin a = 2 m.
  – Firele de referință se află la o distanță de cel puțin a = 2 m.
  – Stațiile de andocare și bucla firului (4) se află la o distanță b = ≤ 35 m.
  – Bucla firului (4) are o lățime de c = 37 cm (1x iRuler).
  – Firele de delimitare exterioară a suprafeței separate se află la o distanță de d = ≤ 10 m.

– Cel mai lung fir de referință (3) are o lungime maximă de e = 80 m.
– Bucla firului°(4) este poziționată în dreapta stației de andocare principale (5).

5.3.3 Pregătirea stațiilor de andocare



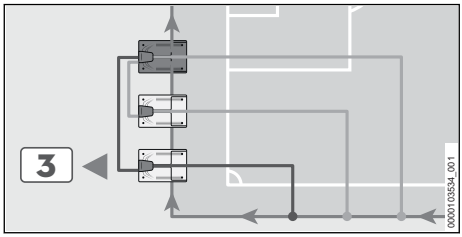
► Curbați carcasa apărătoare (1) ușor spre exterior pe ambele părți și scoateți-o în sus.



► Apăsați maneta de fixare (2) și deschideți capacul (3).

5.4 Așezarea firului de ghidare

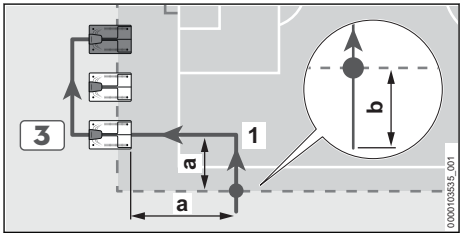
5.4.1 Pozarea firelor de referință



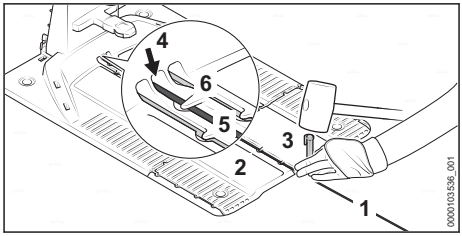
Întotdeauna începeți pozarea firelor de referință la stația de andocare care este poziționată cel mai aproape de colțul suprafeței de tăiere. În acest exemplu, aceasta este stația de andocare (echipa 3).

Pozarea firelor de referință se realizează întotdeauna de la marginea suprafeței de tăiere până la stația de andocare respectivă.

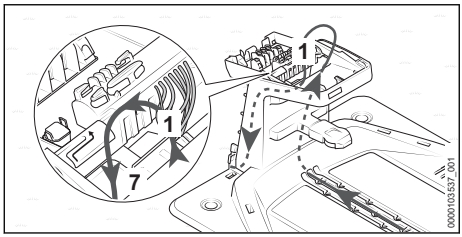
Pozarea firului de referință al stației de andocare (echipa 3)



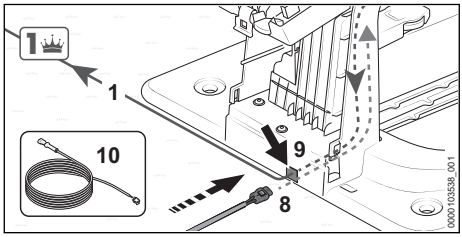
► Mențineți o distanță de cel puțin a = 2 m față de marginile suprafeței de tăiere.
► Lăsați firul de referință (1) să depășească pe o lungime de b = 1 m firul de delimitare care va fi pozat ulterior la marginea suprafeței de tăiere.
► Pozați firul de referință (1) în suprafața de tăiere și apoi în unghi drept față de stația de andocare (echipa 3).



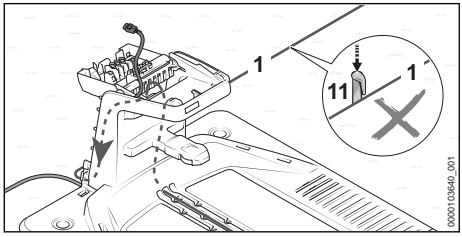
► Fixați firul de referință (1) direct pe placa de fundație (2) cu un cui de fixare (3).
► Desfășurați suficient fir de pe spirala de fire și secționați-l cu o sculă de tăiat margini.
Lungimea firului trebuie să fie suficientă pentru a ghida firul de referință prin stația de andocare (echipa 3) și în spatele stației de andocare până la stația de andocare principală (echipa 1) și pentru a-l putea conecta.
► Introduceți și ghidați firul de referință (1) în intrarea din mijloc (4).
Firul de referință (1) este împins în sus în interiorul stației de andocare (echipa 3).
► Pozați firul de referință (1) în placa de fundație, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri (5) și să fie fixat cu ajutorul cârligelor (6).



- Introduceți și ghidați firul de referință (1) de sus în orificiul din stânga (7).
  Firul de referință (1) iese prin spate din orificiul pentru cablul de încărcare.

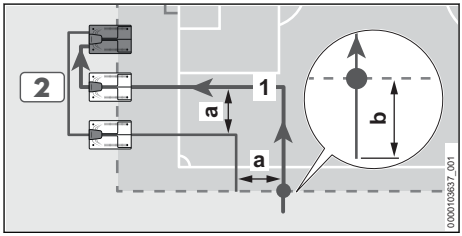


- Ghidați firul de referință (1) în spatele stației de andocare°(echipa°3) până la stația de andocare principală°(echipa°1).
- Introduceți ștecărul (8) în orificiul (9) pentru cablul de încărcare și ghidați cablul de încărcare (10).
  Cablul de încărcare (10) este împins în sus în interiorul stației de andocare.



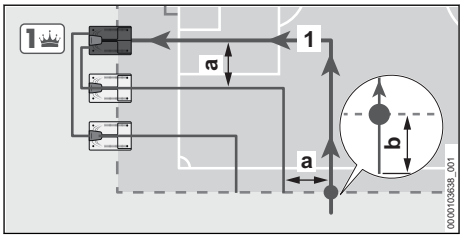
Firul de referință (1) de la stația de andocare principală (echipa 1) se fixează ulterior cu ajutorul unui cui de fixare (11).

Pozarea firului de referință al stației de andocare (echipa 2)

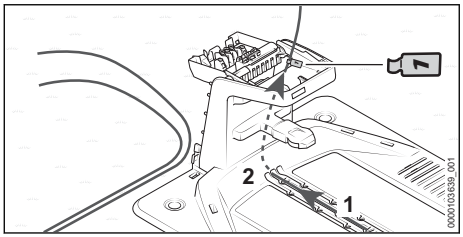


- Pozați firul de referință°(1) al stației de andocare°(echipa°2) așa cum descris pentru firul de referință al stației de andocare°(echipa°3). Mențineți distanța minimă de a = 2 m față de firul de referință deja pozat.
- Lăsați firul de referință (1) să depășească pe o lungime de b = 1 m firul de delimitare care va fi pozat ulterior la marginea suprafeței de tăiere.

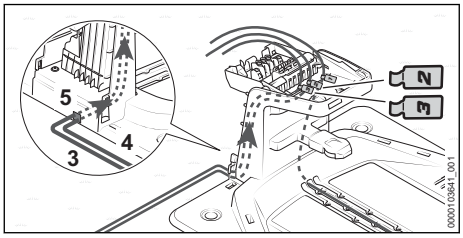
Pozarea firului de referință al stației de andocare principale (echipa 1)



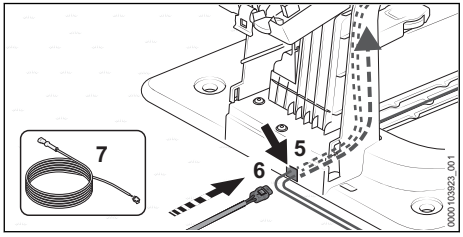
- Pozați firul de referință la o distanță minimă de a = 2 m față de firul de referință deja pozat până la stația de andocare principală°(echipa °1).
- Lăsați firul de referință (1) să depășească pe o lungime de b = 1 m firul de delimitare care va fi pozat ulterior la marginea suprafeței de tăiere.
- Fixați firul de referință direct pe placa de fundație cu un cui de fixare.
- Desfășurați suficient fir de pe spirala de fire și secționați-l cu o sculă de tăiat margini. Lungimea firului trebuie să fie suficientă pentru a ghida firul de referință prin stația de andocare principală (echipa 1) și pentru a-l putea conecta.
- Pozați firul de referință în placa de fundație, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor.



- Introduceți și ghidați firul de referință (1) în intrarea din mijloc (2).
  Firul de referință este împins în sus în interiorul stației de andocare principale (echipa 1).
- Marcați firul de referință în apropierea carcasei cu ajutorul marcatorului de cablu corespunzător.
  Marcajul facilitează conectarea ulterioară la clema corectă.



- Introduceți firele de referință (3 și 4) ale stațiilor de andocare (echipa 2 și echipa 3) în orificiul°(5) pentru cablul de încărcare și ghidați firele de referință.
  Firele de referință sunt împinse în sus în interiorul stației de andocare.
- Marcați firele de referință în apropierea carcasei cu ajutorul marcatoarelor de cablu corespunzătoare.
  Marcajul facilitează conectarea ulterioară la clema corectă.



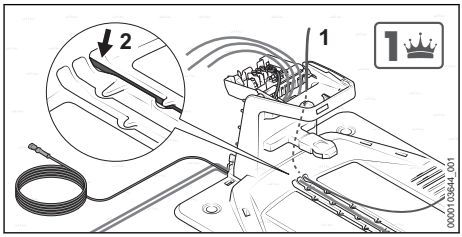
- Introduceți ștecărul (6) în orificiul (5) și ghidați cablul de încărcare (7).
  Cablul de încărcare (7) este împins în sus în interiorul stației de andocare.

5.5 Instalarea firelor de delimitare

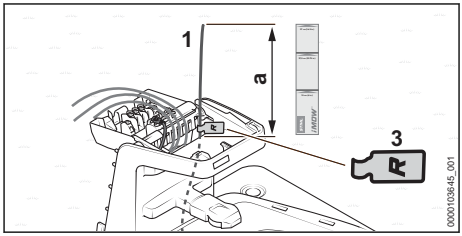
5.5.1 Pozarea firului de delimitare

Pozarea firului de delimitare până la firele de referință

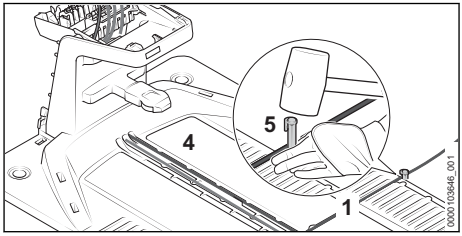
Stația de andocare principală (echipa 1) servește drept punct de plecare pentru pozarea firului de delimitare. Firul de delimitare este pozat în sensul acelor de ceasornic.



- Introduceți și ghidați începutul firului (1) în intrarea (2) din dreapta.
  Firul de delimitare (1) este împins în sus în interiorul stației de andocare principale (echipa 1).

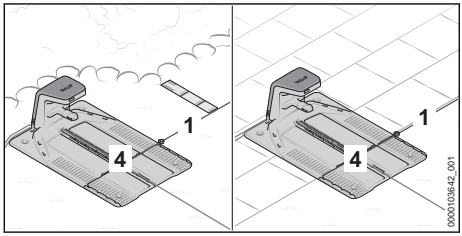


- Ghidați firul de delimitare (1) până când acesta iese în sus pe o lungime de a = 37 cm (lungime: 1x Ruler).
- Marcați începutul firului (1) în apropierea carcasei cu ajutorul unui marcator de cablu (3). Marcajul facilitează conectarea ulterioară la clema corectă.



- Pozați firul de delimitare (1) în placa de fundație (4), astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor.

► Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de fundație (4) a stației de andocare principale cu un cui de fixare (5).

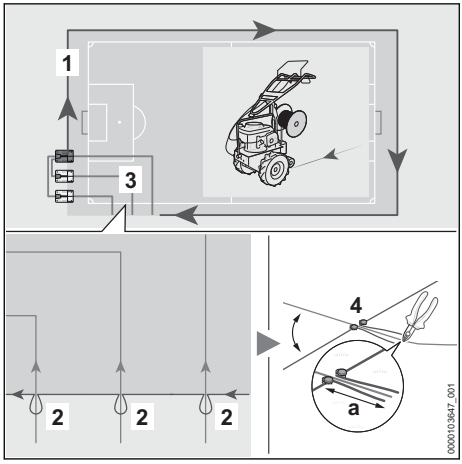


► Pozați firul de delimitare (1) astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  – Firul de delimitare°(1) este scos din partea laterală a plăcii de fundație°(4) și pozat la o distanță de 37 cm (lungime: 1xRuler) față de obstacolele aflate de-a lungul suprafeței circulabile.
  – Firul de delimitare este scos din partea laterală a plăcii de fundație°(4) și pozat de-a lungul suprafeței circulabile.

Pozarea punctului de conectare pentru firele de referință

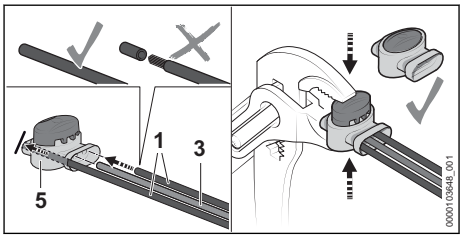
⚠ INDICAȚIE

■ Pentru a preveni deteriorarea firelor în timpul lucrărilor de îngrijire a gazonului sau în timpul jocului, pozați firele sub gazon.

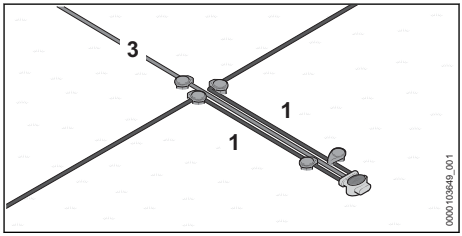


La instalarea firului de delimitare (1) circular, trebuie să se pozeze punctele de conectare (2) pentru firele de referință (3):

► Fixați firul de delimitare (1) în punctele prevăzute cu un cui de fixare (4).
► Așezați firul de delimitare (1) într-o buclă cu o lungime a = 15 cm și fixați-l cu un alt cui de fixare (4).
► Secționați firul de delimitare (1) la capătul buclei firului, de exemplu, cu o sculă de tăiat margini.
► Pozați firul de referință (3) în centru, între capetele firului de delimitare (1).
► Aduceți toate capetele firelor la aceeași lungime a = 15 cm.



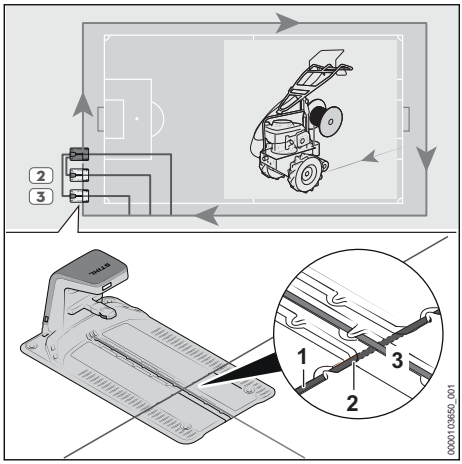
► Introduceți capetele firelor de delimitare (1) și ale firului de referință (3) în dispozitivul de legare cu sârmă (5) până la opritor. Capetele firelor nu trebuie să fie dezizolate.
► Presați dispozitivul de legare cu sârmă (5) cu un clește până la opritor.



► Ghidați firele de delimitare (1) și firul de referință (3) în paralel și aproape unul de celălalt, fără a încrucișa firele.
► Fixați firele cu mai multe cuie de fixare.
► Pozați firul de delimitare (1) în continuare în jurul suprafeței de tăiere.

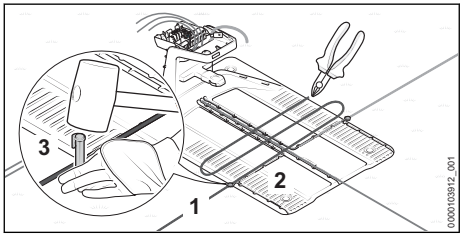
Pozarea firului de delimitare la stațiile de andocare (echipa 3) și (echipa 2)

În funcție de suprafață, firul de delimitare poate fi pozat prin plăcile de fundație ale stațiilor de andocare sau sub plăcile de fundație.

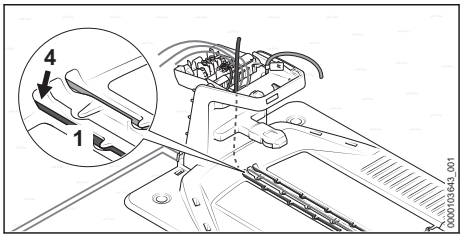


- Dacă firul de delimitare (1) este pozat prin stația de andocare:
  - Introduceți și ghidați firul de delimitare (1) în intrarea laterală (2) a plăcii de fundație a stației de andocare.
  - Treceți firul de delimitare (1) pe sub firul de referință (3).
  - Pozați firul de delimitare (1) în placa de fundație, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor.
  - Repetați procedura până la stația de andocare principală°(echipa°1).

Pozarea firului de delimitare la stația de andocare principală (echipa 1)

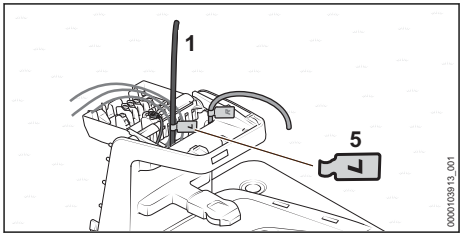


- Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de fundație (2) a stației de andocare principale (echipa 1) cu un cui de fixare (3).
- Măsurați două lățimi ale plăcii de fundație cu firul de delimitare (1) și apoi tăiați la lungime firul de delimitare (1) cu o sculă de tăiat margini.



- Pozați firul de delimitare (1) în placa de fundație, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor.
- Introduceți și ghidați firul de delimitare (1) în intrarea din stânga (4).

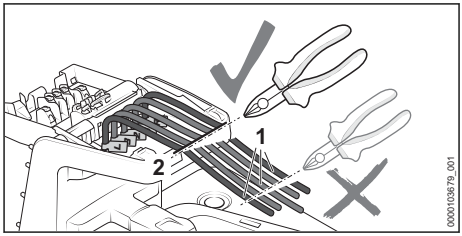
Capătul firului (1) este împins în sus în interiorul stației de andocare.



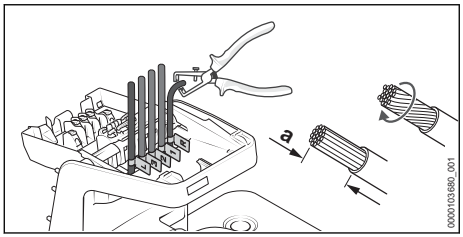
- Marcați capătul firului (1) în apropierea carcasei cu ajutorul unui marcator de cablu (5).

5.6 Conexiunea electrică a stației de andocare

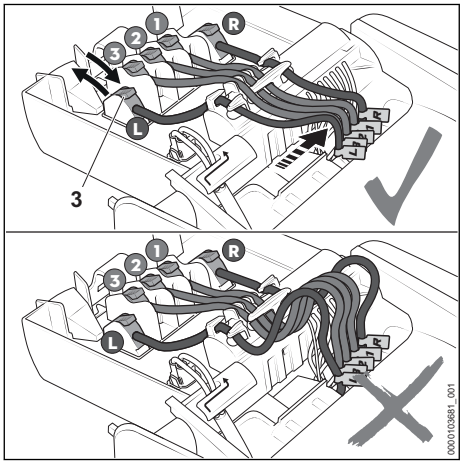
5.6.1 Conectarea firului de delimitare și a firului de referință



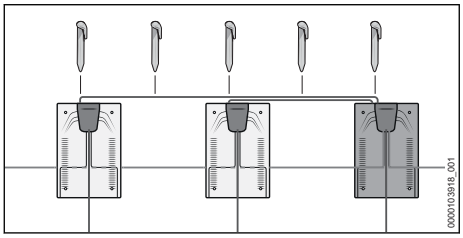
- Tensionați ușor capetele firelor (1) și tăiați-le la lungime de-a lungul marginii (2) cu o sculă de tăiat margini.



- Dezizolați capetele firelor la o lungime de a = 10 mm.
- Răsuciți lițele de sârmă astfel încât să nu iasă înafară nicio liță de sârmă.



- Atribuiți capetele firelor etichetate la clemele respective.
- Deschideți spre spate maneta (3) a clemei corespunzătoare.
- Introduceți capătul dezizolat al firului în clema corespunzătoare și rabatați din nou maneta (3) înainte pentru a o închide.
- Fixați firele de delimitare și firele de referință în suporturile de cablu astfel încât să nu se formeze bucle.

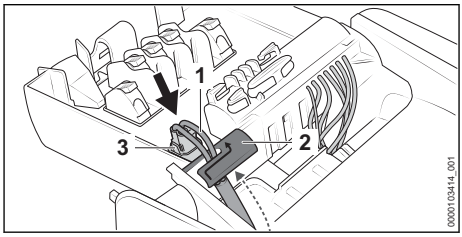


- Fixați firele de referință în spatele stațiilor de andocare cu cuie de fixare.

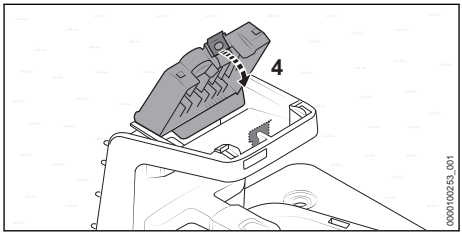
5.6.2 Conectarea cablului de încărcare

INDICAȚIE

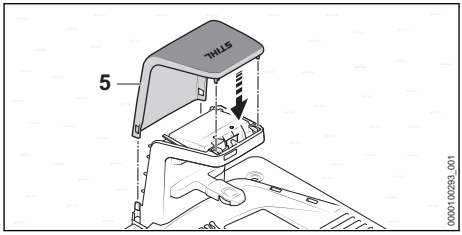
- Îmbinările cu fișă ale cablului de încărcare sunt protejate împotriva îmbâcsirii, de exemplu, praf și murdărie, atunci când sunt montate. Dacă îmbinările cu fișă sunt îmbâcsite, acest lucru poate duce la defecțiuni la nivelul stației de andocare.
  - Protejați îmbinările cu fișă deschise împotriva îmbâcsirii.
  - Curățați îmbinările cu fișă îmbâcsite conform celor prezentate în aceste instrucțiuni de utilizare.



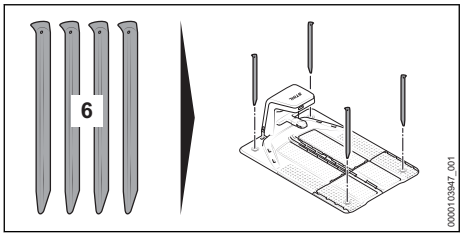
- Fixați cablul de încărcare (1) în suportul de cablu (2).
- Introduceți ștecărul (3).
  Ștecărul (3) se fixează pe ambele părți în mod simțit și cu zgomot.



- Rabatați capacul (4) în față.
  Capacul (4) se fixează în mod simțit și cu zgomot.



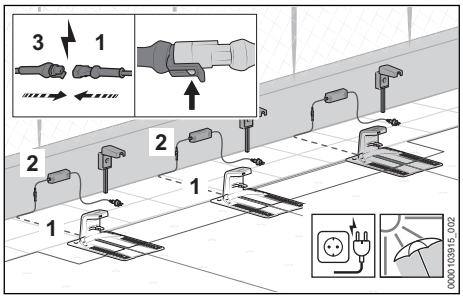
- Așezați carcasa apărătoare (5).
  Carcasa apărătoare (5) se fixează cu zgomot.



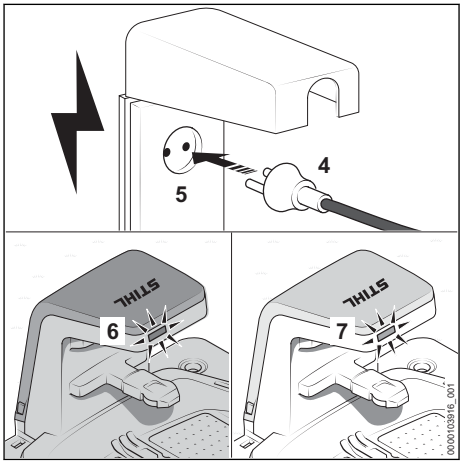
► Fixați toate stațiile de andocare la sol cu patru țăruși (6).

Conectați cablul de încărcare pentru toate celelalte stații de andocare conform descrierii din acest capitol.

5.6.3 Pozarea cablului de încărcare și conectarea sursei de alimentare



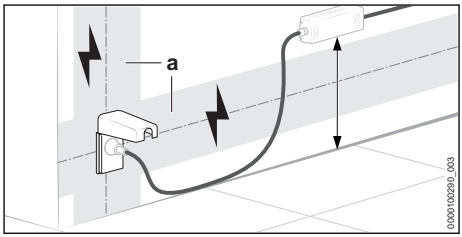
► Pozați cablul de încărcare (1) la locația sursei de alimentare (2).
► Selectați o locație pentru sursa de alimentare (2) astfel încât să se respecte următoarele condiții:
– Sursa de alimentare (2) și cablul electric sunt amplasate în afara suprafeței de tăiere.
– O priză adecvată se află la o distanță accesibilă de sursa de alimentare (2).
– Sursa de alimentare (2) se află pe o suprafață plană și nu permanent umedă.
– Sursa de alimentare (2) este montată la înălțime față de sol în cazul în care poate fi expusă la umezeală prelungită.
– Dacă este posibil: locația este protejată de condițiile climatice și umbrită.
► Pozați cablul de încărcare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
– Cablul de încărcare (1) se află în afara suprafeței de tăiere.
– Cablul de încărcare (1) este pozat astfel încât să nu fie posibilă împiedicarea persoanelor.
– Cablul de încărcare (1) este pozat astfel încât să nu fie întins sau răsucit.
– Cablul de încărcare (1) este complet derulat și nu se află sub stația de andocare.
– Cablul de încărcare (1) nu se află pe o suprafață permanent umedă.
► Conectați cablul de încărcare (1) cu ștecărul (3) sursei de alimentare (2) astfel încât să se fixeze complet în poziție.



► Introduceți ștecărul de rețea (4) într-o priză (5) corect montată.
LED-ul (6) de pe stația de andocare principală (echipa 1) luminează verde. LED-ul (7) de pe celelalte stații de andocare luminează intermitent roșu.

5.6.4 Montarea sursei de alimentare pe un perete

Sursa de alimentare poate fi montată pe un perete.



- Montați sursa de alimentare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  – Să fie folosite materiale de fixare corespunzătoare.
  – Sursa de alimentare este în poziție orizontală.
    Respectați următoarele distanțe:
    – Sursa de alimentare este amplasată în afara zonei (a) unor posibile instalații electrice.
    – O priză adecvată se află la o distanță accesibilă de sursa de alimentare.
  – Dacă este posibil: locația este protejată de condițiile climatice și umbrită.

5.7 Configurarea echipei

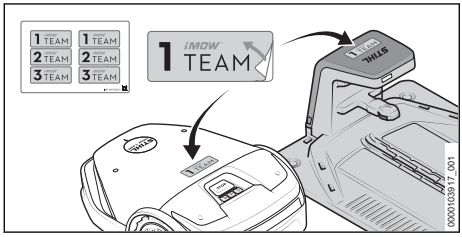
5.7.1 Pregătirea echipei

Resetarea robotului de tuns gazonul

Dacă robotul de tuns gazonul a fost utilizat anterior ca dispozitiv individual sau într-o altă echipă, toate setările trebuie resetate la setările implicite prin intermediul aplicației „MY iMOW®“, 🕮 9.2.

Efectuați setările pentru roboții de tuns gazonul numai după ce ați finalizat configurarea echipei prin intermediul aplicației „MY iMOW®” sau al portalului STIHL connected.

Marcarea roboților de tuns gazonul și a stațiilor de andocare ca echipă

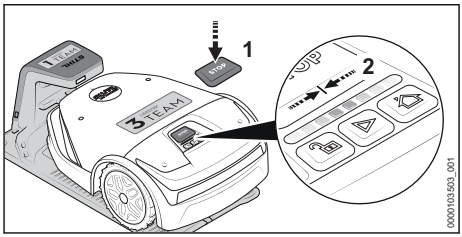


- Marcați robotul de tuns gazonul și stația de andocare asociată cu autocolantele furnizate.

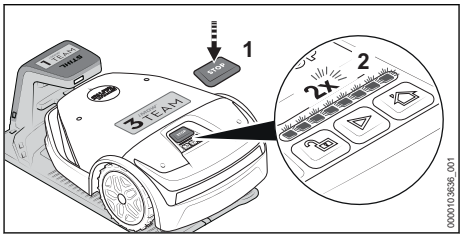
Ordine de la dreapta la stânga:
– Stația de andocare principală°(echipa°1)
– Stația de andocare (echipa 2)
– Stația de andocare (echipa 3)

Activarea dispozitivului de blocare

Pentru a configura funcția de echipă, dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul trebuie să fie activat.



- Apăsați „STOP” (1).
  Robotul de tuns gazonul se oprește și se blochează.
- Apăsați „STOP” (1) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (2) se aprinde complet roșu.



- Apăsați „STOP” (1).
  Banda luminoasă (2) se aprinde intermitent de două ori. Dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul este activat.

Dezactivarea protecției prin cod PIN

Pentru a configura funcția de echipă, protecția prin cod PIN a robotului de tuns gazonul trebuie să fie dezactivată.

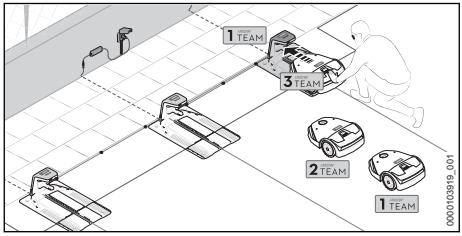
- Dacă protecția prin cod PIN este activă: dezactivați protecția prin cod PIN prin intermediul aplicației „MY iMOW®”.

5.7.2 Configurarea echipei

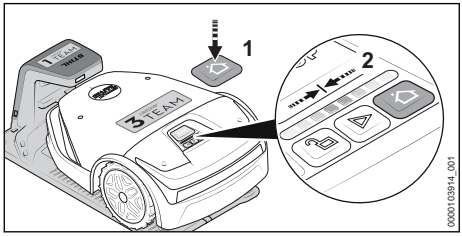
Funcția de echipă trebuie să fie configurată individual pentru fiecare robot de tuns gazonul cu stația de andocare asociată, în ordine descrescătoare:
– echipa 3
– echipa 2
– echipa 1

Pentru a configura funcția de echipă, robotul de tuns gazonul respectiv trebuie mai întâi să fie așezat în stația de andocare principală (echipa 1).

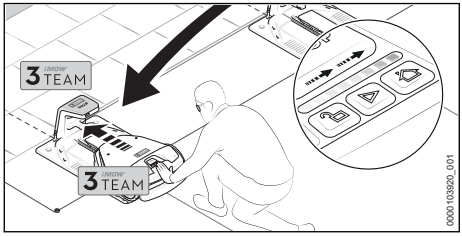
Configurarea echipei 3



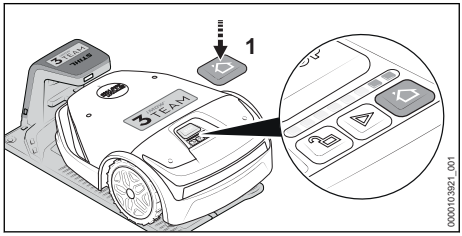
► Împingeți robotul de tuns gazonul (echipa 3) în stația de andocare principală (echipa 1) până la opritor.



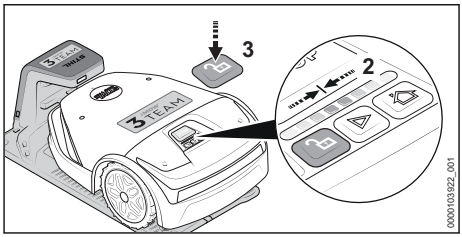
► Apăsați „ACASĂ” (1) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (2) se aprinde complet galben.
Configurația echipei este activă și banda luminoasă (2) luminează galben de la stânga la dreapta.



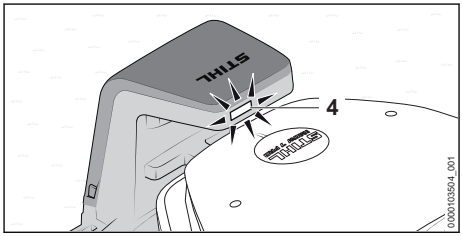
► Scoateți robotul de tuns gazonul°(echipa°3) din stația de andocare principală și împingeți-l în stația țintă (echipa 3) până la opritor.



► Apăsați „ACASĂ” (1).
Stația țintă este confirmată.



► Apăsați „ÎNCHIDERE” (3) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (2) se aprinde complet alb.
Dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul este dezactivat.



► Apăsați combinația de butoane afișată.
LED-ul (4) de pe stația de andocare (echipa 3) luminează intermitent alb.

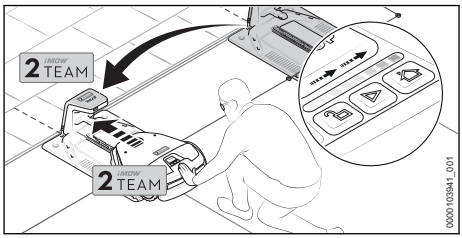
Echipa 3 este configurată. Robotul de tuns gazonul este pregătit să cosească.

Configurarea echipei 2

Configurați funcția de echipă pentru echipa 2 așa cum a fost descris pentru echipa 3.

► Împingeți robotul de tuns gazonul (echipa 2) în stația de andocare principală (echipa 1) până la opritor.

► Apăsați „ACASĂ” și mențineți apăsat până când banda luminoasă se aprinde complet galben.
Configurația echipei este activă și banda luminoasă luminează galben de la stânga la dreapta.



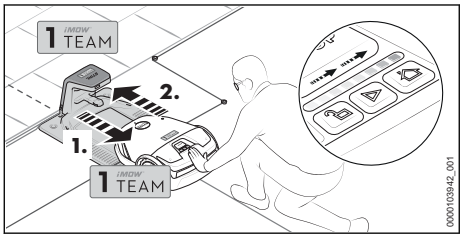
► Scoateți robotul de tuns gazonul°(echipa°2) din stația de andocare principală și împingeți-l în stația țintă (echipa 2) până la opritor.

- ► Apăsați „ACASĂ”.
  Stația țintă este confirmată.
- ► Apăsați „ÎNCHIDERE” și mențineți apăsat până când banda luminoasă se aprinde complet alb
  Dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul este dezactivat.
- ► Apăsați combinația de butoane afișată.
  LED-ul de pe stația de andocare (echipa 2) luminează intermitent alb.

Configurarea echipei 1

Configurați funcția de echipă pentru echipa 1 așa cum a fost descris pentru echipa 3 și echipa 2.

- ► Împingeți robotul de tuns gazonul (echipa 1) în stația de andocare principală (echipa 1) până la opritor.
- ► Apăsați „ACASĂ” și mențineți apăsat până când banda luminoasă se aprinde complet galben.
  Configurația echipei este activă și banda luminoasă luminează galben de la stânga la dreapta.



- ► Scoateți robotul de tuns gazonul°(echipa°1) din stația de andocare principală (echipa 1) și împingeți-l înapoi în stația de andocare principală până la opritor.
- ► Apăsați „ACASĂ”.
  Stația țintă este confirmată.
- ► Apăsați „ÎNCHIDERE” și mențineți apăsat până când banda luminoasă se aprinde complet alb
  Dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul este dezactivat.
- ► Apăsați combinația de butoane afișată.
  LED-ul de pe stația de andocare (echipa 1) luminează intermitent alb.

Finalizarea configurării echipei

Efectuați setările pentru roboții de tuns gazonul numai după ce ați finalizat configurarea echipei prin intermediul aplicației „MY iMOW®” sau al portalului STIHL connected.

Cele mai importante setări pentru funcția de echipă sunt:

– Setarea unei înălțimi de secționare identice pentru toți roboții de tuns gazonul
– Crearea unui program de cosire și setarea fusului orar
– Setarea senzorului de ploaie
– Definirea distanței de pornire

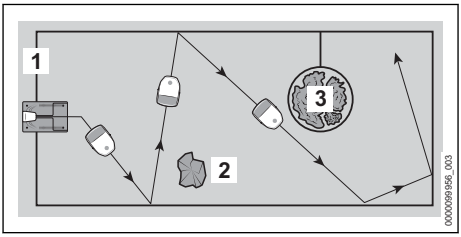
Pentru a defini distanța de pornire, protecția prin cod PIN a robotului de tuns gazonul trebuie să fie dezactivată.

- ► Dacă protecția prin cod PIN este activă: dezactivați protecția prin cod PIN prin intermediul aplicației „MY iMOW®”.

6 Utilizarea robotului de tuns gazonul ca un singur utilaj

6.1 Descrierea funcționării

6.1.1 Descrierea funcției



Robotul de tuns gazonul coase iarba pe trasee selectate aleatoriu. Pentru ca robotul de tuns gazonul să recunoască limitele suprafeței de tăiere, trebuie să se pozeze un fir de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere.

Firul de delimitare (1) transmite un semnal către robotul de tuns gazonul. Semnalul este generat de stația de andocare.

Obstacolele fixe (2) din suprafața de tăiere sunt detectate de robotul de tuns gazonul cu ajutorul unor senzori cu ultrasunete și al unui senzor de ciocnire.

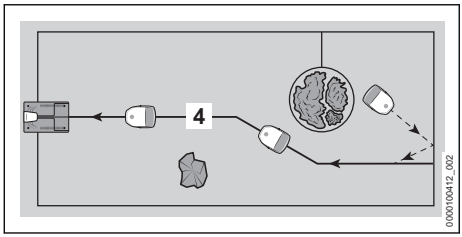
Dacă robotul de tuns gazonul detectează un obstacol fix (2), acesta încetinește, se ciocnește cu obstacolul fix și apoi continuă în altă direcție.

Zonele (3) pe care robotul de tuns gazonul nu are voie să le parcurgă și obstacolele cu care nu trebuie să se ciocnească trebuie delimitate de restul suprafeței de tăiere cu ajutorul firului de delimitare (1).

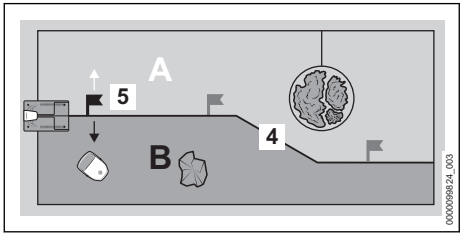
Dacă robotul de tuns gazonul detectează o zonă delimitată (3) acesta încetinește și apoi continuă în altă direcție.

În regimul de cosire, robotul de tuns gazonul părăsește stația de andocare în mod independent și coseș te iarba.

Robotul de tuns gazonul este operat prin intermediul aplicației „MY iMOW®“ și a butoanelor din câmpul de comandă de pe robotul de tuns gazonul. Benzile luminoase de pe robotul de tuns gazonul, precum și un răspuns vocal artificial oferă informații despre starea actuală a robotului de tuns gazonul.

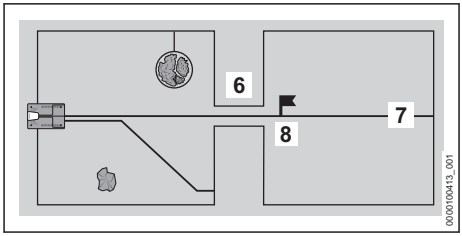


Dacă starea de încărcare a acumulatorului este scăzută, robotul de tuns gazonul caută cel mai apropiat fir de referință (4) în timpul regimului de cosire. Dacă este detectat un fir de referință (4), robotul de tuns gazonul se deplasează automat de-a lungul acestuia înapoi la stația de andocare. Stația de andocare reîncarcă acumulatorul. În suprafața de tăiere trebuie să fie pozat cel puțin un fir de referință (4). Pot fi pozate cel mult trei fire de referință. Dacă regimul de cosire trebuie întrerupt sau dacă acumulatorul trebuie reîncărcat, robotul de tuns gazonul poate fi, de asemenea, trimis direct înapoi la stația de andocare prin intermediul aplicației „MY iMOW®“ sau al butonului „Acasă”.



Se pot stabili până la trei puncte de pornire (5) pe un fir de referință (4). Robotul de tuns gazonul poate viza punctul de pornire respectiv și poate începe să cosească iarba de acolo.

Firul de referință (4) poate fi utilizat pentru a împărți suprafața de tăiere în mai multe zone (exemplu: A și B). Zonele sunt definite prin intermediul unui punct de pornire (5). Din punctul de pornire selectat, robotul de tuns gazonul poate fi direcționat spre stânga sau spre dreapta în zona dorită. Robotul de tuns gazonul poate cosi, apoi, în mod specific zona selectată. Punctele de pornire și zonele sunt gestionate prin intermediul aplicației „MY iMOW®“ și pot fi luate în considerare în programul de cosire.



În cazul în care există o zonă îngustă (6) în suprafața de tăiere, robotul de tuns gazonul se deplasează prin zona îngustă atâta timp cât se menține o anumită distanță minimă între firele de delimitare. În cazul în care nu se atinge distanța minimă, trebuie să se pozeze un fir de referință (7) prin zona îngustă (6). Firul de referință (7) ghidează înapoi robotul de tuns gazonul în mod specific prin zona îngustă (6) până la un punct de pornire (8). Din punctul de pornire (8), robotul de tuns gazonul poate cosi suprafața de tăiere din spatele zonei înguste (6). Frecvența cu care robotul de tuns gazonul este ghidat spre punctul de pornire (8) poate fi gestionată în aplicația „MY iMOW®“ și luată în considerare în programul de cosire.

6.2 Pregătirea pentru utilizare a zonei de gazon de tuns și a robotului de tuns gazonul

6.2.1 Planificarea și pregătirea suprafeței de tăiere

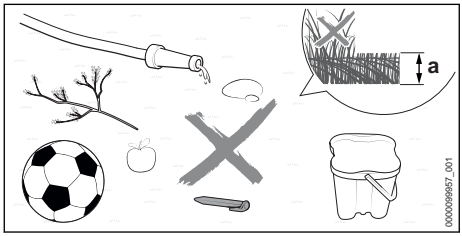
Înainte de punerea în funcțiune a robotului de tuns gazonul, suprafața de tăiere trebuie planificată și pregătită. Acest lucru permite o instalare solidă, precum și o utilizare discretă și elimină posibilele surse de interferență.

Planificarea suprafeței de tăiere

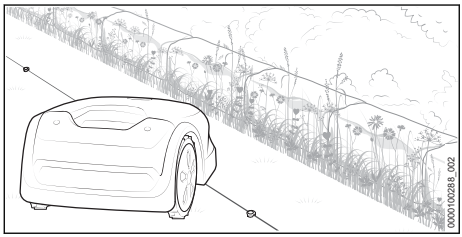
- Familiarizați-vă cu descrierile stației de andocare și ale pozării firelor din capitolele următoare.

- Transferați informațiile în propria grădină:
  – Conturul suprafeței de tăiere
  – Poziția stației de andocare
  – Traseul firului de delimitare (respectați distanțele față de margine și cazurile descrise pentru pozarea firului)
  – Traseul firului de referință / firelor de referință (cel puțin unul, maximum trei)

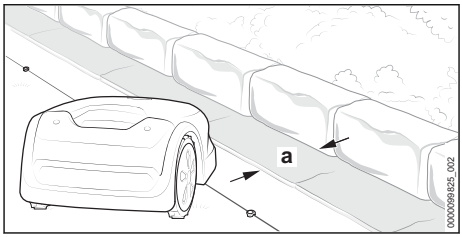
Pregătirea suprafeței de tăiere



- Îndepărtați obiectele din jur.
- Îndepărtați metalele, materialele conductoare magnetice și electrice și firele de delimitare vechi.
- Cosiți gazonul cu o mașină de tuns iarba la înălțimea de secționare care va fi stabilită ulterior și pentru utilizarea robotului de tuns gazonul. Setarea implicită a înălțimii de secționare este a = 4 cm.
- Nivelați gropile și denivelările brute.
- Dacă solul este tare și uscat, udați ușor suprafața de tăiere pentru a facilita înfigerea cuielor de fixare.



- Datorită modelului său constructiv, un robot de tuns gazonul lasă o fâșie de iarbă necosită de-a lungul suprafețelor care nu pot fi circulate. Această fâșie poate fi folosită, de exemplu, pentru însămânțarea semințelor de flori pentru a crea o suprafață înflorită pentru insecte.



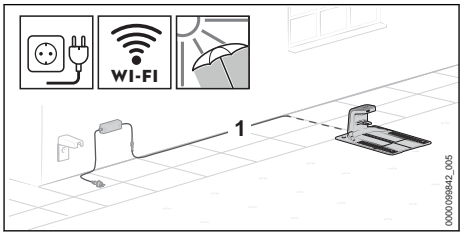
- În cazul în care se dorește o cosire fără margini de-a lungul zonelor care nu sunt circulabile: așezați borduri de delimitare a gazonului sau plăci cu o lățime de cel puțin a = 24 cm de-a lungul acestor suprafețe.

6.2.2 Pregătirea robotului de tuns gazonul pentru utilizare

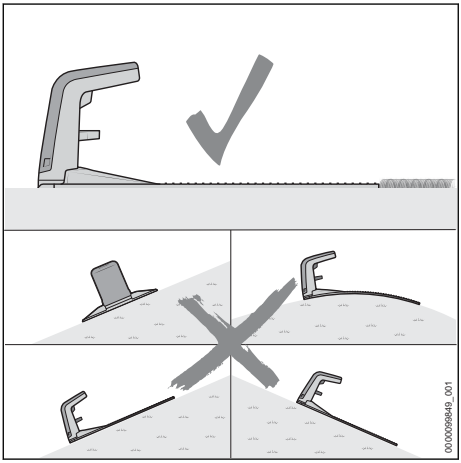
- Îndepărtați materialul de împachetare și dispozitivele de siguranță în timpul transportării.
- Asigurați-vă că următoarele componente sunt într-o stare sigură:
  – Robot de tuns gazonul, 🕮 4.6.1
  – Mecanism de cosire, 🕮 4.6.2
  – Acumulator, 🕮 4.6.3
  – Stație de andocare și sursă de alimentare, 🕮 4.6.4
- Amplasați stația de andocare, 🕮 6.3
- Pozați firul de delimitare, 🕮 6.4
- Finalizați pozarea firului de delimitare, 🕮 6.5.1
- Pozați firul de referință, 🕮 6.6.1
- Efectuați conexiunea electrică a stației de andocare, 🕮 6.7.1
- Încărcați robotul de tuns gazonul, 🕮 6.8.1
- Închideți interfața radio Bluetooth®, 🕮 7.1
- Dacă etapele nu pot fi efectuate: nu folosiți robotul de tuns gazonul și apelați la un distribuitor STIHL.

6.3 Configurarea stației de andocare

6.3.1 Indicații generale



- Selectați o locație pentru stația de andocare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  - Cablul de încărcare (1) poate fi pozat în afara zonei de tăiere la o priză adecvată.
  - Stația de andocare și sursa de alimentare se află într-un loc ușor vizibil.
  - Stația de andocare se află în suprafața de tăiere care este cea mai mare sau care este cosită cel mai des.
  - Dacă este posibil: locația este protejată de condițiile climatice și umbrită.
  - Dacă este posibil: stația de andocare se află în zona de recepție a unei rețele fără fir (conexiune WLAN).
  - Dacă este posibil: stația de andocare este amplasată pe o suprafață de tăiere în pantă, în zona inferioară a pantei.



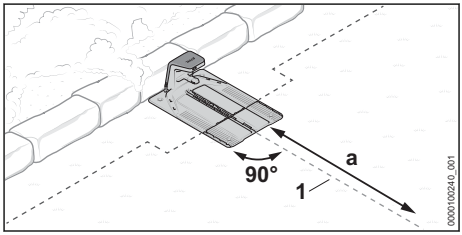
- Orientați stația de andocare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  - Stația de andocare se află pe o suprafață plană.
  - Stația de andocare este orientată în față, cu orificiul spre suprafața de tăiere.
  - Stația de andocare este orientată în poziție orizontală și nu este înclinată lateral, în față sau în spate.
  - Placa de fundație nu se îndoaie și este așezată orizontal pe sol.

6.3.2 Poziționarea stației de andocare

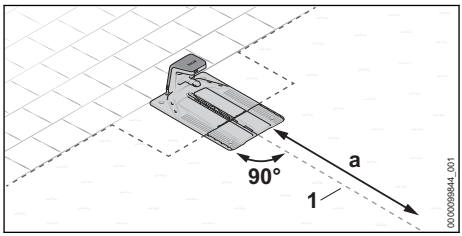
Poziționarea corectă a stației de andocare depinde de locația planificată și mediul acesteia.

- Selectați o locație și amplasați stația de andocare așa cum este descris.

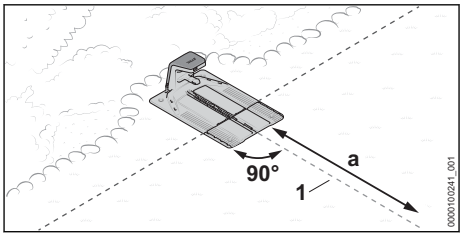
Amplasarea stației de andocare pe suprafața de tăiere



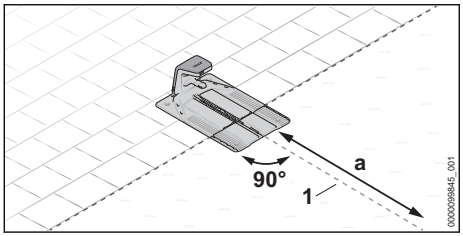
Stația de andocare este amplasată la marginea suprafeței de tăiere, pe un perete, iar firul de referință (1) poate fi ghidat în linie dreaptă de la stația de andocare în suprafața de tăiere pe o lungime a = 2 m.



Stația de andocare este amplasată la marginea suprafeței de tăiere. Suprafața adiacentă poate fi circulată, iar firul de referință (1) poate fi ghidat în linie dreaptă de la stația de andocare în suprafața de tăiere pe o lungime a = 2 m.



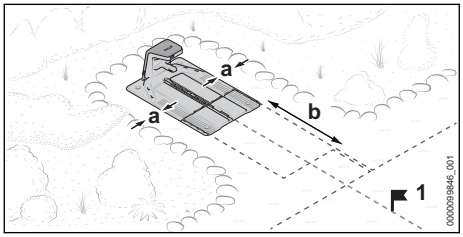
Stația de andocare este amplasată parțial într-un strat și parțial pe suprafața de tăiere, iar firul de referință (1) poate fi ghidat în linie dreaptă de la stația de andocare în suprafața de tăiere pe o lungime a = 2 m.



Stația de andocare este amplasată parțial pe o suprafață circulabilă și parțial pe suprafața de tăiere, iar firul de referință (1) poate fi ghidat în linie dreaptă de la stația de andocare în suprafața de tăiere pe o lungime a = 2 m.

- Pregătiți stația de andocare, 🕮 6.3.3.
- Amplasați stația de andocare pe suprafața de tăiere, 🕮 6.3.4.

Amplasarea stației de andocare în afara suprafeței de tăiere



Stația de andocare este amplasată în afara suprafeței de tăiere.

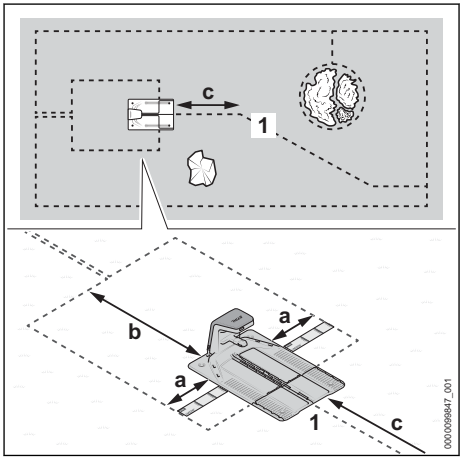
Distanța laterală față de suprafețele delimitate trebuie să fie de cel puțin a = 15 cm.

Distanța dintre marginea frontală a stației de andocare și suprafața de tăiere trebuie să fie de cel puțin b = 2 m.

În această variantă, este obligatoriu să setați un punct de pornire (1) în suprafața de tăiere pentru a finaliza punerea în funcțiune. Robotul de tuns gazonul va începe apoi să cosească din acest punct și nu direct de la stația de andocare. Punctele de pornire pot fi setate prin intermediul aplicației MY iMOW®+. Frecvența de apropiere de punctul de pornire (1) trebuie să fie setată la 100 % în aplicație.

- Pregătiți stația de andocare, 🕮 6.3.3.
- Amplasați stația de andocare în afara suprafeței de tăiere, 🕮 6.3.5.

Amplasarea stației de andocare în mijlocul suprafeței de tăiere



Stația de andocare este poziționată ca o „insulă” în mijlocul suprafeței de tăiere.

În această variantă, firul de delimitare este ghidat în jurul stației de andocare spre spate, la marginea suprafeței de tăiere. Firul de referință este ghidat în față până la marginea suprafeței de tăiere.

Distanța laterală față de suprafețele delimitate trebuie să fie de cel puțin a = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®).

Distanța dintre marginea posterioară a stației de andocare și marginea suprafeței de tăiere trebuie să fie de cel puțin b = 2 m.

Trebuie să fie posibilă ghidarea firului de referință (1) în linie dreaptă de la stația de andocare în suprafața de tăiere pe o lungime c = 2 m.

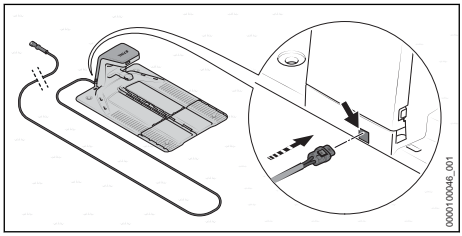
- Pregătiți stația de andocare, 🕮 6.3.3.
- Amplasați stația de andocare în mijlocul suprafeței de tăiere, 🕮 6.3.6.

6.3.3 Pregătirea stației de andocare

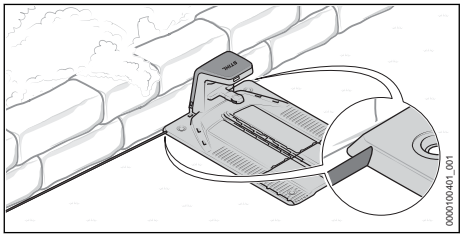
Conectarea cablului de încărcare

INDICAȚIE

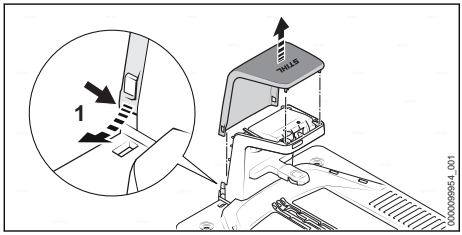
- Îmbinările cu fișă ale cablului de încărcare sunt protejate împotriva îmbâcsirii, de exemplu, praf și murdărie, atunci când sunt montate. Dacă îmbinările cu fișă sunt îmbâcsite, acest lucru poate duce la defecțiuni la nivelul stației de andocare.
  - ► Protejați îmbinările cu fișă deschise împotriva îmbâcsirii.
  - ► Curățați îmbinările cu fișă îmbâcsite conform celor prezentate în aceste instrucțiuni de utilizare.



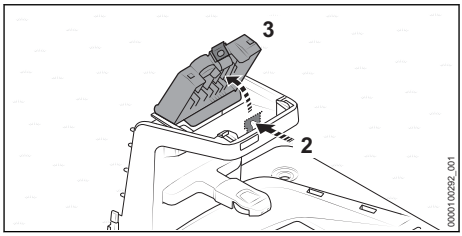
Cablul de încărcare poate fi conectat din spate în mod standard.



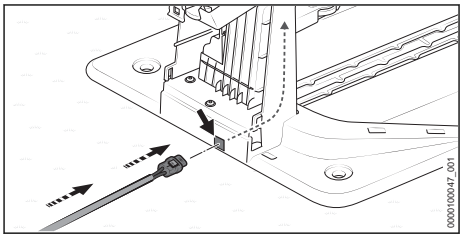
În cazul în care stația de andocare este amplasată direct pe un perete, cablul de încărcare poate fi pozat și sub placa de bază. Cablul de încărcare poate fi pozat în stânga sau în dreapta din placa de bază.



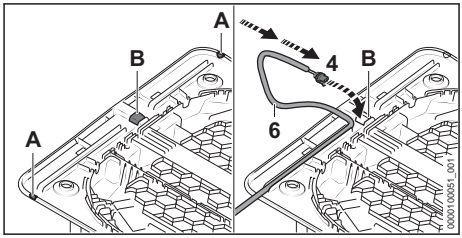
- ► Curbați carcasa apărătoare (1) ușor spre exterior pe ambele părți și scoateți-o în sus.



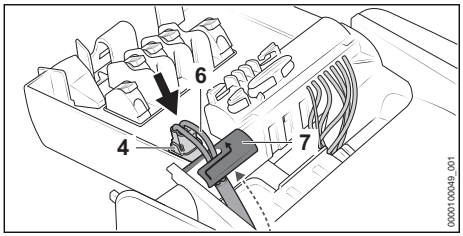
- ► Apăsați maneta de fixare (2) și deschideți capacul (3).



- ► În cazul în care stația de andocare urmează să fie conectată prin spate:
  - ► Introduceți ștecărul (4) în intrare (5) și ghidați cablul de încărcare (6).
    Cablul de încărcare (6) este împins în sus în interiorul stației de andocare.

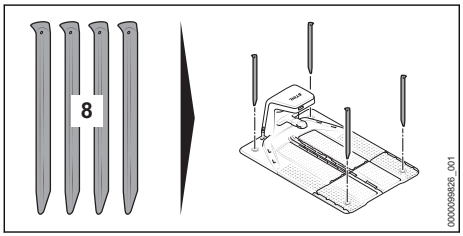


- ► În cazul în care stația de andocare este amplasată direct pe un perete sau în cazul în care cablul de încărcare trebuie să fie ghidat în lateral, sub placa de bază:
  - ► Deschideți marginea și debavurați partea dorită a plăcii de bază, în poziția (A).
  - ► Decupați un orificiu (B) în mijlocul plăcii de bază și debavurați-l.
  - ► Introduceți ștecărul (4) în orificiul (B) și ghidați cablul de încărcare (6).
    Cablul de încărcare (6) este împins în sus în interiorul stației de andocare.



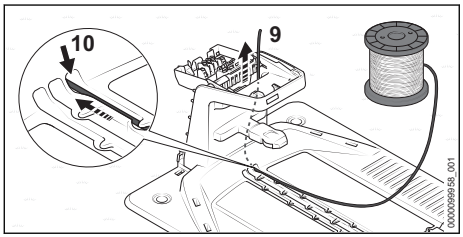
- Fixați cablul de încărcare (6) în suportul de cablu (7).
- Introduceți ștecărul (4).
  Ștecărul (4) se fixează pe ambele părți în mod simțit și cu zgomot.

Fixarea stației de andocare

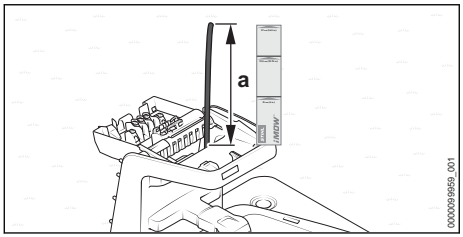


- Fixați stația de andocare la sol cu patru cuie pentru fixare în sol (8).

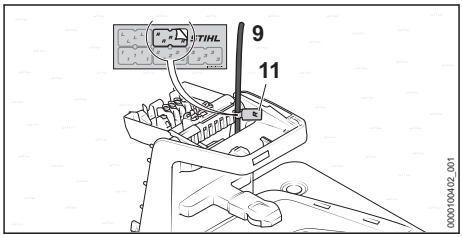
Introducerea firului de delimitare



- Introduceți și ghidați începutul firului (9) în intrarea (10) din dreapta.
  Firul de delimitare (9) este împins în sus în interiorul stației de andocare.

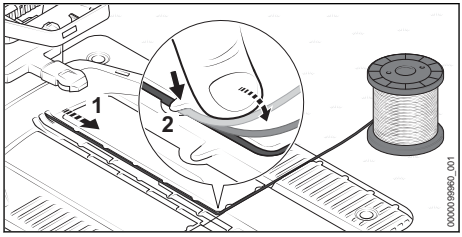


- Ghidați firul de delimitare până când acesta iese în sus pe o lungime de a = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®).

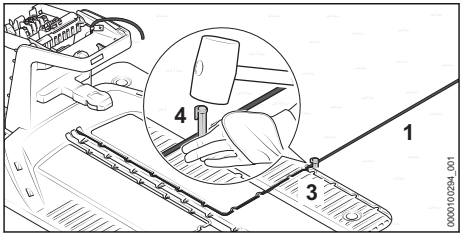


- Marcați începutul firului (9) în apropierea carcasei cu ajutorul marcatorului de cablu (11) corespunzător.
  Marcajul facilitează conectarea ulterioară la clema corectă.

6.3.4 Amplasarea stației de andocare pe suprafața de tăiere

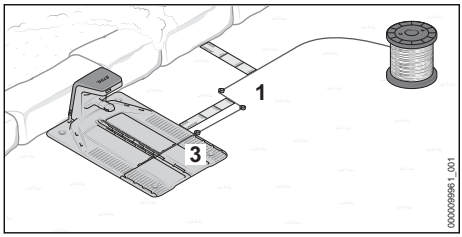


- Poziționați firul de delimitare (1) în placa de bază, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor (2).



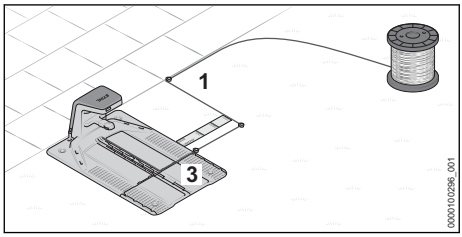
- Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de bază (3) cu un cui de fixare (4).

În cazul în care stația de andocare este amplasată pe un perete:



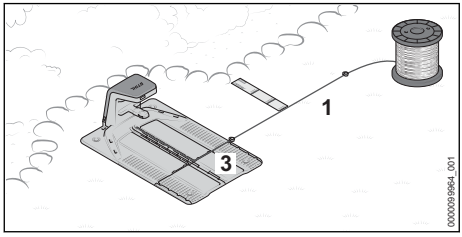
- Ghidați firul de delimitare (1) 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în lateral față de placa de bază (3).
- Ghidați firul de delimitare (1) în paralel cu placa de bază (3) până la marginea suprafeței de tăiere și păstrați o distanță de 37 cm față de perete (lungime: 1x riglă iMOW®).
- Pozați firul de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere în sens orar, 🕮 6.4.

În cazul în care stația de andocare este amplasată pe o suprafață delimitată, circulabilă:



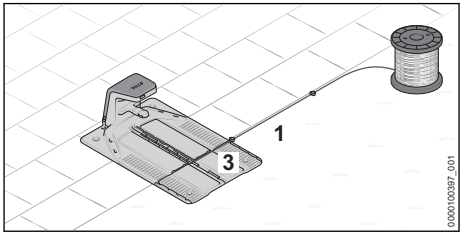
- Ghidați firul de delimitare (1) 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în lateral față de placa de bază (3).
- Ghidați firul de delimitare (1) în paralel cu placa de bază (3) până la marginea suprafeței de tăiere.
- Pozați firul de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere în sens orar, 🕮 6.4.

În cazul în care stația de andocare este amplasată parțial într-un strat și parțial pe suprafața de tăiere:



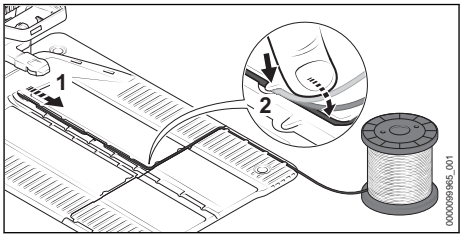
- Ghidați firul de delimitare (1) în lateral față de placa de bază (3) și mențineți o distanță de 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) paralel cu stratul.
- Pozați firul de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere în sens orar, 🕮 6.4.

În cazul în care stația de andocare este amplasată parțial pe o suprafață circulabilă și parțial pe suprafața de tăiere:

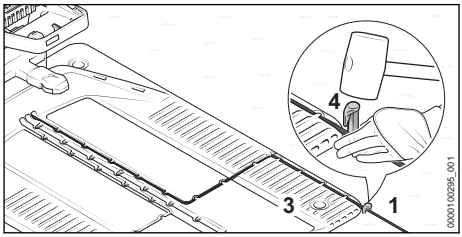


- Ghidați firul de delimitare (1) în lateral față de placa de bază (3) și pozați-l de-a lungul suprafeței circulabile.
- Pozați firul de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere în sens orar, 🕮 6.4.

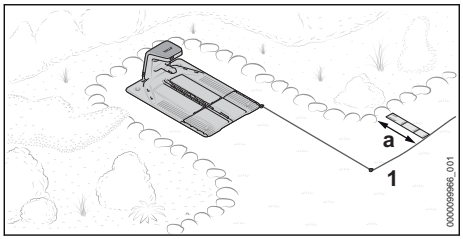
6.3.5 Amplasarea stației de andocare în afara suprafeței de tăiere



- Pozați firul de delimitare (1) în placa de bază, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor (2).

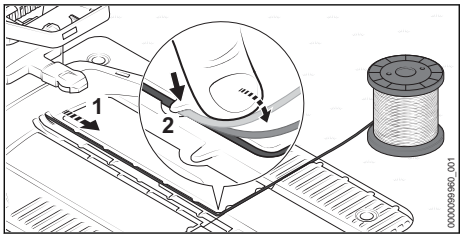


- Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de bază (3) cu un cui de fixare (4).

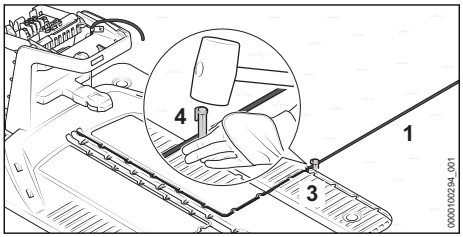


- Ghidați firul de delimitare (1) în față spre suprafața de tăiere.
  Distanța corectă față de marginea suprafeței de tăiere depinde de faptul dacă margina suprafeței de tăiere este circulabilă sau trebuie menținută o distanță de a = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®).
- Poziați firul de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere în sens orar, 🕮 6.4.

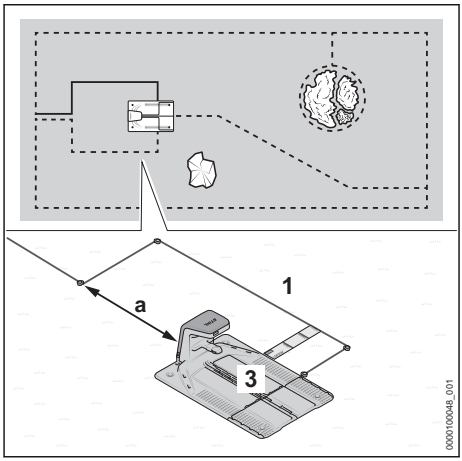
6.3.6 Amplasarea stației de andocare în mijlocul suprafeței de tăiere



- Poziați firul de delimitare (1) în placa de bază, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor (2).



- Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de bază (3) cu un cui de fixare (4).

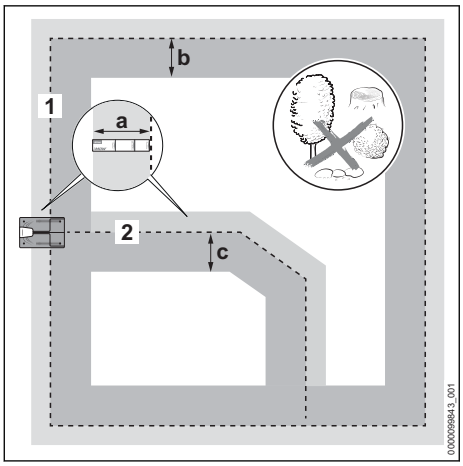


- Ghidați firul de delimitare (1) cel puțin 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în lateral față de placa de bază (3).
- Ghidați firul de delimitare (1) la o distanță de cel puțin a = 2 m în spatele plăcii de bază (3).
- Ghidați firul de delimitare (1) central în spatele stației de andocare până la marginea suprafeței de tăiere.
  Distanța corectă față de marginea suprafeței de tăiere trebuie menținută în funcție de suprafața delimitată.
- Poziați firul de delimitare (1) în jurul suprafeței de tăiere în sens orar, 🕮 6.4.

6.4 Instalarea firelor de delimitare

6.4.1 Indicații generale

Verificați traseul firului de delimitare și al firului de referință în suprafața de tăiere



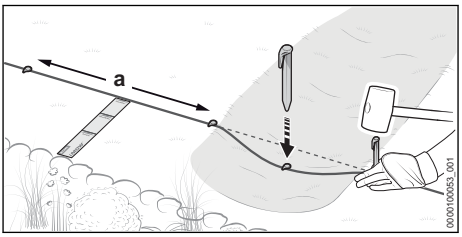
- Asigurați-vă că de-a lungul firului de delimitare și a firului de referință suprafața de tăiere este plană și cât mai lipsită de obstacole pe următoarele lățimi:

Fir de delimitare (1)
- spre exterior: a = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®)
- spre interior: b = 1,2 m

Fir de referință (2)
- dreapta în direcția de deplasare spre stația de andocare: a = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®)
- stânga în direcția de deplasare spre stația de andocare: c = 1,2 m

Instalarea firelor de delimitare
- Începând de la stația de andocare, pozați firul de delimitare în sens orar.
- Nu îndoiți, nu secționați, nu tensionați și nu încrucișați firul de delimitare.
- Asigurați-vă că firul de delimitare nu se încrucișează cu un fir de referință.
  - Excepție: la instalarea unei alei, firul de referință trebuie să se încrucișeze cu firul de delimitare.
- Păstrați o distanță de cel puțin 1 m față de firele de delimitare ale instalațiilor vecine de robot de tuns gazonul.
- Asigurați-vă că lungimea firului de delimitare nu depășește 850 m.
- Nu pozați firul de delimitare și firul de referință la adâncimi diferite.

Fixarea firului de delimitare și a firului de referință

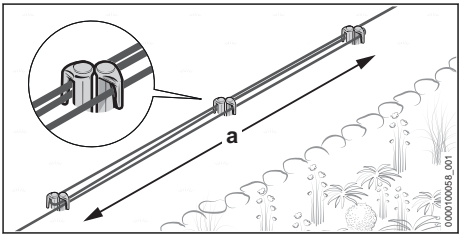


- Fixați firul de delimitare și firul de referință cu cuie de fixare, astfel încât să fie îndeplinite următoarele condiții:
  - Distanța dintre cuiele de fixare este de cel mult a = 1 m.
  - Firul de delimitare și firul de referință sunt așezate orizontal pe sol în poate punctele.
  - Cuiele de fixare sunt complet îngropate.

Pozarea firului de rezervă

Firele de rezervă facilitează corecțiile în pozarea firului și oferă o libertate de mișcare pentru ajustări ulterioare.
Exemple:
- Un strat este extins și trebuie din nou delimitat.
- Tufele și arbuștii cresc, iar firul de delimitare trebuie să fie trasat într-un arc mai larg în jurul creșterii.
- Firul de delimitare a fost tăiat prea scurt la stația de andocare și nu poate fi conectat.

Pot fi incluși și pozați unul sau mai multe fire de rezervă.

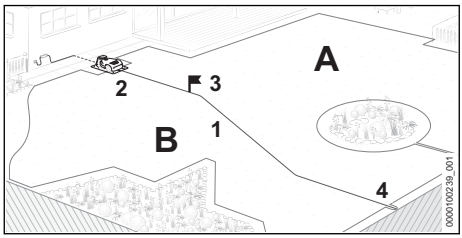


- Ghidați firul de delimitare pe o lungime a = 1 m în paralel și aproape unul de celălalt, în jurul a 2 cuie de fixare, fără a încrucișa firele de delimitare.
- Fixați firul de rezervă în mijloc cu încă două cuie de fixare.

6.4.2 Planificarea firului de referință și pozarea punctului de conectare în firul de delimitare

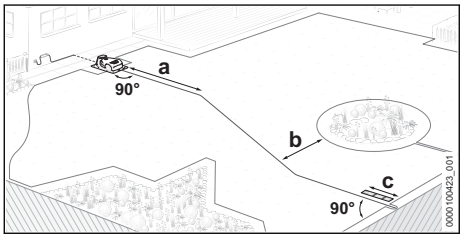
Pozarea firului sau firelor de referință trebuie să fie planificată cu atenție în prealabil. Încă de la

pozarea firului de delimitare, trebuie luată în considerare poziția tuturor firelor de referință. Trebuie pozat cel puțin un fir de referință, pot fi pozate trei fire de referință.

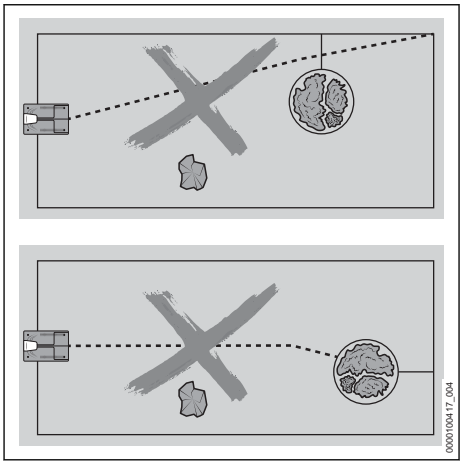


Un fir de referință (1) îndeplinește următoarele funcții:
– Orientarea pentru drumul spre casă până la stația de andocare (2)
– Deplasarea spre un punct de pornire (3)
– Împărțirea suprafeței de tăiere în zone (A și B)

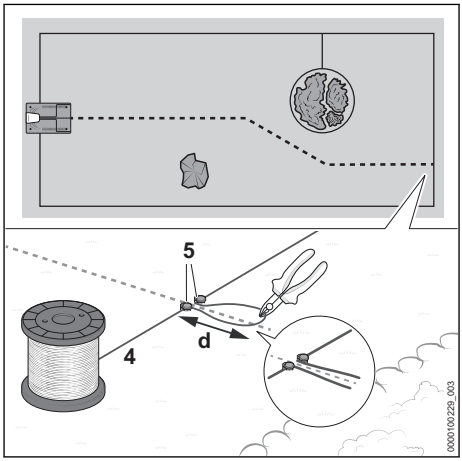
Firul de referință (1) este pozat prin suprafața de tăiere începând de la stația de andocare (2) și este conectat la firul de delimitare (4) într-un punct cât mai îndepărtat posibil. 🕮 6.6



► Planificați amplasarea firului de referință astfel încât să se respecte următoarele condiții:
– Firul de referință este ghidat în linie dreaptă de la stația de andocare în suprafața de tăiere pe o lungime a = 2 m.
– Distanța minimă dintre firul de referință și firul de delimitare circular este b = 27,5 cm
– Firul de referință este ghidat și conectat la firul de delimitare cu o distanță minimă c = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în linie dreaptă și în unghi drept.



– Firul de referință nu trebuie să se încrucișeze cu o conexiune de suprafață de baraj.
– Firul de referință nu trebuie să fie conectat la firul de delimitare într-un colț.
– Firul de referință nu trebuie să fie conectat la firul de delimitare al unei suprafețe de baraj.
– Firul de referință nu trebuie să se încrucișeze cu firul de delimitare.
  Excepție: la instalarea unei alei, firul de referință trebuie să se încrucișeze cu firul de delimitare.
– Firul de referință nu trebuie să fie îndoit sau tensionat și nu trebuie să se încrucișeze cu el însuși.



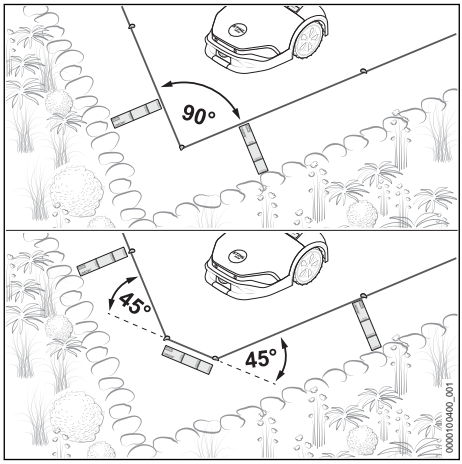
La instalarea firului de delimitare (4) circular, trebuie să se pozeze punctul de conectare pentru firul de referință:

- ► Fixați firul de delimitare (4) în punctele prevăzute cu un cui de fixare (5).
- ► Așezați firul de delimitare (4) într-o buclă cu o lungime d = 15 cm și fixați-l cu un alt cui de fixare (5).
- ► Secționați firul de delimitare (4) la capătul buclei de fire, de exemplu, cu o sculă de tăiat margini.
  Capetele firelor sunt conectate la firul de referință pentru a finaliza instalarea. 🕮 6.6
- ► Pozați firul de delimitare (4) în continuare în jurul suprafeței de tăiere.

6.4.3 Colțuri

Colțuri cu un unghi de 90°

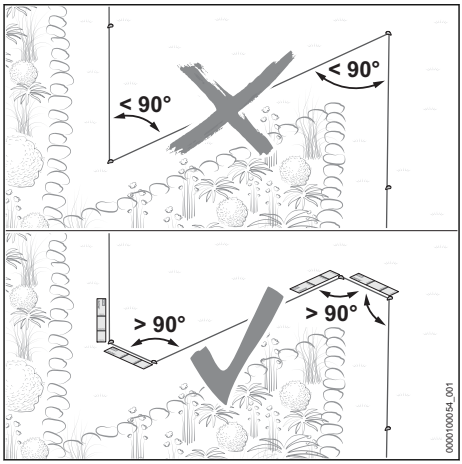
Colțurile cu un unghi de 90° pot fi împărțite în două colțuri cu un unghi de 45°. În această zonă, robotul de tuns gazonul își schimbă direcția mai uniform și mai puțin brusc.



- ► Pozați firul de delimitare transversal în colț pe o lungime de cel puțin 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®).

Colțuri ascuțite cu un unghi < 90°

Împărțiți colțurile ascuțite cu un unghi < 90° în două colțuri. În această zonă, robotul de tuns gazonul își schimbă direcția mai uniform și mai puțin brusc.

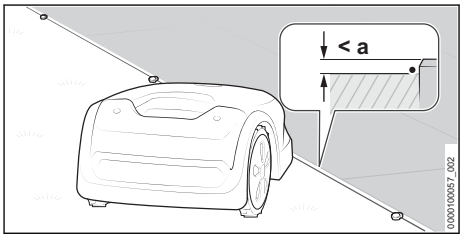


- ► Asigurați-vă că unghiul nu este mai mic de 90° în cazul colțurilor ascuțite.
- ► În cazul în care unghiul este mai mic de 90°: împărțiți unghiul.
  - ► Așezați un colț cu un unghi mai mare de 90°. Apoi, pozați firul de delimitare drept înainte pe o lungime de cel puțin 37 cm (lungime: 1 riglă iMOW®).
  - ► Apoi, așezați un colț cu un unghi mai mare de 90°. Apoi, pozați firul de delimitare drept pe o lungime de cel puțin 37 cm (lungime: 1 riglă iMOW®).

6.4.4 Suprafață circulabilă

Zonele direct adiacente suprafeței de tăiere pot fi circulate de robotul de tuns gazonul dacă diferența de înălțime dintre zona circulabilă și suprafața de tăiere nu depășește 1,5 cm. Solul trebuie să fie dur și lipsit de obstacole.
Exemple:
– Terasă
– Cale pavată
– Borduri de delimitare a gazonului sau plăci

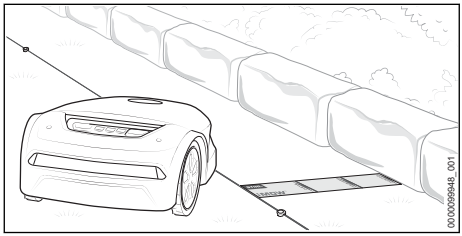
O distanță mică între firul de delimitare și suprafața circulabilă permite o cosire fără margini.



► Pozați firul de delimitare paralel cu suprafața circulabilă, fără distanțare.
Diferența maximă de înălțime dintre zona circulabilă și suprafața de tăiere este a = 1,5 cm

6.4.5 Suprafață care nu este circulabilă

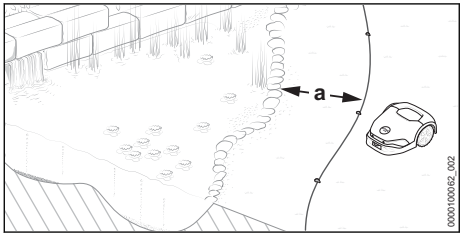
O suprafață nu este circulabilă dacă obstacolele din apropierea solului ies din suprafața de tăiere, dacă solul nu este dur sau este foarte denivelat și dacă diferența de înălțime dintre suprafața de tăiere și suprafața delimitată este mai mare de 1,5 cm.
Exemple:
– Perete sau gard
– Gard viu sau tufe cu ramuri joase
– Grădină alpină sau cale cu piatră spartă
– Sol puternic înrădăcinat sau denivelat



► Pozați firul de delimitare la o distanță de 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) paralel cu suprafața care nu este circulabilă.
► În cazul în care suprafața care nu este circulabilă este situată în suprafața de tăiere: delimitați zona care nu este circulabilă cu o suprafață de baraj.

6.4.6 Suprafață de apă

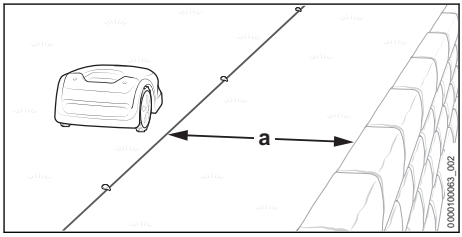
Trebuie menținută o distanță mai mare a firului față de suprafețele de apă dacă suprafața de apă nu este separată de suprafața de tăiere printr-un obstacol solid și înalt de cel puțin 10 cm.
Exemple:
– Iaz de grădină
– Piscină
– Pârâu sau curs de apă



► Pozați firul de delimitare la o distanță de a = 1 m paralel cu zona malului.
► În cazul în care suprafața de apă se află în suprafața de tăiere: delimitați suprafața de apă cu o suprafață de baraj.

6.4.7 Margine

Trebuie menținută o distanță mai mare a firului față de margine dacă marginea nu este separată de suprafața de tăiere printr-un obstacol solid și înalt de cel puțin 10 cm.
Exemple:
– Scări
– Zid de sprijin
– Pantă în trepte

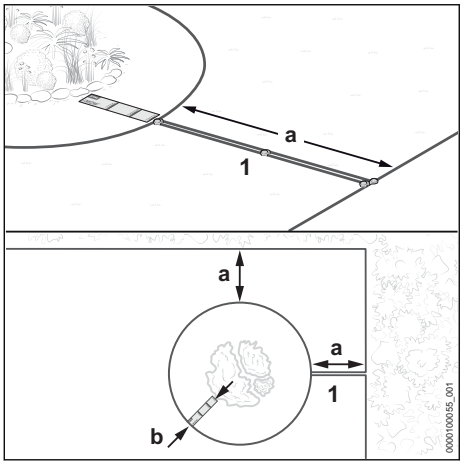


► Pozați firul de delimitare la o distanță de a = 1 m paralel cu marginea.

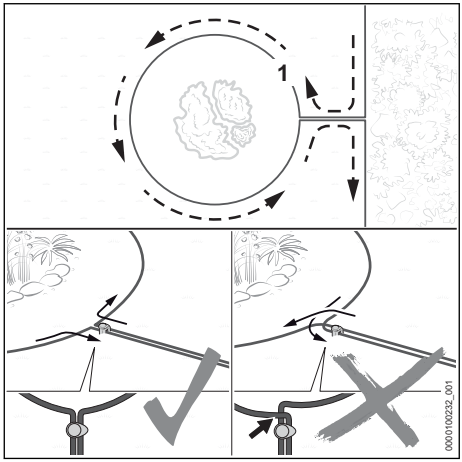
6.4.8 Suprafață de baraj

Zone de pe suprafața de tăiere pe care robotul de tuns gazonul nu poate sau nu are voie să le circule trebuie să fie delimitate de o suprafață de baraj.
Exemple:
– Strat fără o încadrare solidă și cu o înălțime de cel puțin 10 cm
– Iaz de grădină sau piscină fără o încadrare solidă și cu o înălțime de cel puțin 10 cm
– Obstacole care nu trebuie atinse
– Obstacole care nu sunt suficient de solide
– Obstacole care sunt mai mici de 10 cm

Pentru un regim de cosire robust, suprafețele de baraj nu trebuie să aibă forme curbate spre interior.



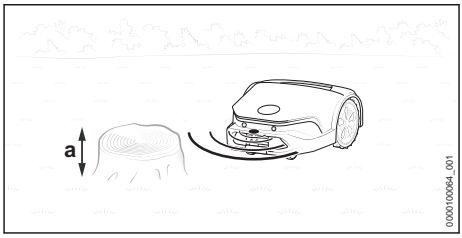
- Ghidați firul de delimitare (1) de la margine spre suprafața de baraj. Asigurați-vă că suprafețele de baraj respectă următoarele mărimi:
  - Distanță minimă față de alte fire de delimitare a = 55 cm
  - Distanța dintre fire b = 37 cm (lungime: 1x iMOW® Ruler) (pentru suprafețe de apă și margini b = 1 m)
  - Diametrul minim al suprafeței de baraj 74 cm (lungime: 2x iMOW® Ruler)



- Pozați firul de delimitare (1) în jurul zonei care urmează să fie delimitată.
- Ghidați firul de delimitare (1) în paralel și unul lângă celălalt până la margine, fără a încrucișa firele de delimitare.

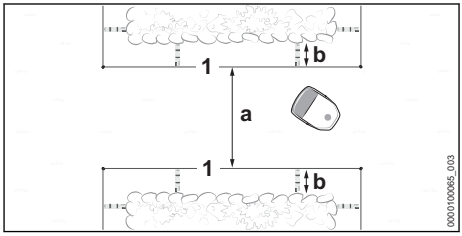
6.4.9 Obstacol fix

Un obstacol fix în suprafața de tăiere nu trebuie să fie delimitat de o suprafață de baraj dacă obstacolul are o înălțime de cel puțin 10 cm. Obstacolul este detectat de senzorii cu ultrasunete și de senzorul de ciocnire.



- Un obstacol fix cu o înălțime de cel puțin a = 10 cm nu trebuie să fie delimitat.

6.4.10 Zonă îngustă



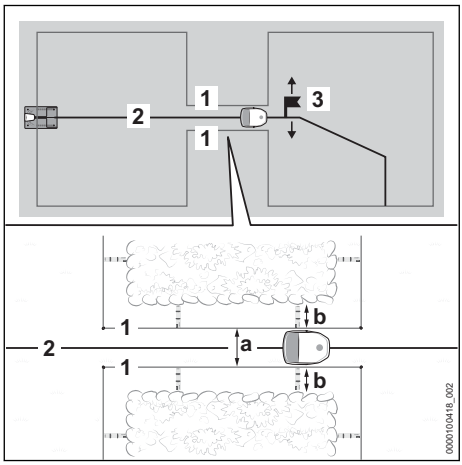
Robotul de tuns gazonul se deplasează prin toate zonele înguste atâta timp cât se menține o anumită distanță minimă (a) între firele de delimitare (1).

- Pozați firul de delimitare (1) așa cum este ilustrat și asigurați-vă că respectă următoarele mărimi:

– Distanța minimă dintre firele de delimitare (1) în zona îngustă: a = 2 m
– În cazul în care zona îngustă este delimitată de obstacole laterale: în plus, luați în considerare o distanță de b = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®)

- În cazul în care se atinge distanța minimră a = 2 m între firele de delimitare (1): Pozați un fir de referință prin centrul zonei înguste.

Zonă îngustă cu fir de referință



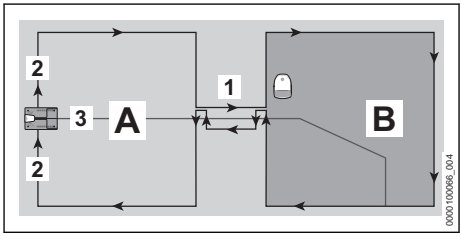
Un fir de referință (2) ghidează robotul de tuns gazonul în mod specific printr-o zonă îngustă, atâta timp cât se menține o anumită distanță minimă (a) între firele de delimitare (1).

Pentru a finaliza punerea în funcțiune, trebuie stabilit un punct de pornire (3) în spatele zonei înguste și frecvența de apropiere de acesta. În caz contrar, robotul de tuns gazonul nu va reuși să se descurce în zona îngustă. Punctele de pornire pot fi setate prin intermediul aplicației MY iMOW®“.

- ► Pozați firul de delimitare (1) așa cum este ilustrat și asigurați-vă că respectă următoarele mărimi:
- – Distanța minimă dintre firele de delimitare (1) în zona îngustă: a = 55 cm
- – În cazul în care zona îngustă este delimitată de obstacole laterale: în plus, luați în considerare o distanță de b = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®)
- ► Pozați firul de referință (2) în centrul zonei înguste.
- ► În cazul în care nu se atinge distanța laterală b = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®): instalați o alee pentru a ghida robotul de tuns gazonul către o altă suprafață de tăiere 🕮 6.4.11 sau delimitați zona îngustă de suprafața de tăiere.

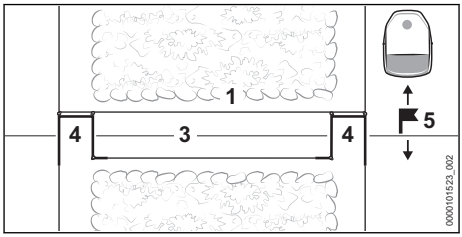
6.4.11 Alee

Descrierea funcției



Cu ajutorul unei alei (1), zonele înguste pot fi parcurse într-un mod orientat spre punctul de vizare sau pot fi instalate pasaje. Aleea împarte suprafața de tăiere într-o suprafață principală de tăiere (A) și o altă zonă de tăiere (B).

Firul de delimitare (2) este așezat fără întreruperi. Acesta formează o alee la trecerea de la suprafața principală de tăiere (A) la zona de tăiere (B).



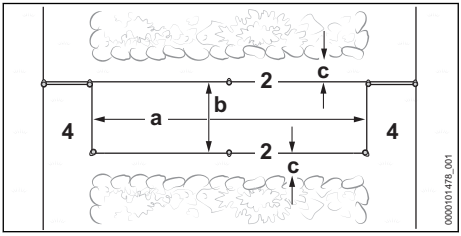
Buclele de sârmă (4) semnalează robotului de tuns gazonul că începe sau se termină o alee.

Un fir de referință (3) trebuie să fie pozat central în alee.

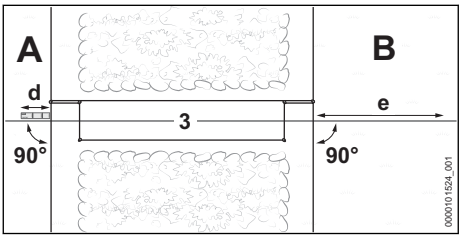
După o alee, este obligatoriu să setați un punct de pornire (5) în zona de tăiere (B). În caz contrar, robotul de tuns gazonul nu va reuși să se descurce de la suprafața principală de tăiere (A) prin alee până la zona de tăiere (B). Punctele de pornire și frecvența de apropiere de acestea pot fi setate prin intermediul aplicației MY iMOW®“.

Nu este permisă cosirea în interiorul aleii.

Indicații generale

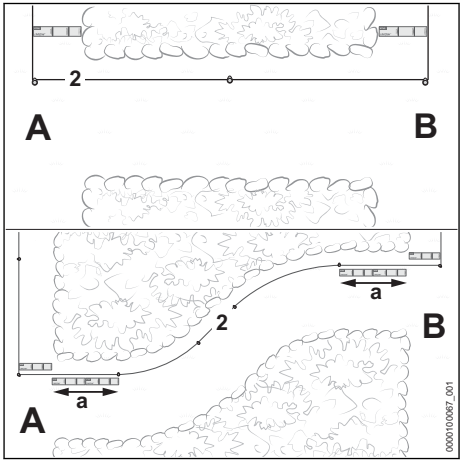


- Se asigură că sunt îndeplinite următoarele condiții:
  - Distanța minimă dintre buclele de sârmă (4) este de cel puțin a = 74 cm (lungime: 2x iMOW® Ruler).
  - Distanța dintre firele de delimitare (2) este de cel puțin b = 55 cm.
  - Distanța față de obstacolele laterale este de cel puțin c = 15 cm.

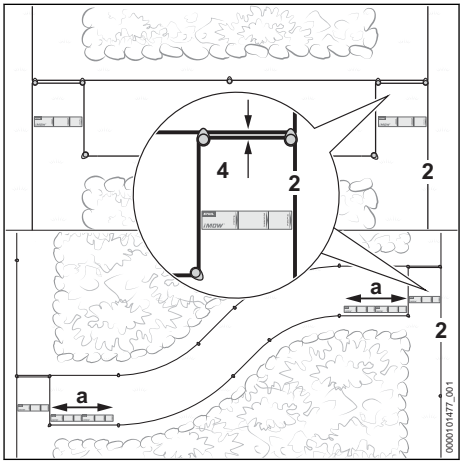


- Se asigură că sunt îndeplinite următoarele condiții:
  - Firul de referință (3) poate fi ghidat în fața aleii pe o lungime de cel puțin d = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în linie dreaptă și în unghi drept (90°) față de alee.
  - Firul de referință (3) poate fi ghidat după alee pe o lungime de cel puțin e = 2 m în linie dreaptă și în unghi drept (90°) de la alee în zona de tăiere (B).
- În cazul în care distanțele și lungimile nu pot fi respectate, zona de tăiere (B) trebuie să fie delimitată de suprafața principală de tăiere (A) și trebuie instalată o suprafață secundară.

Pozarea aleii

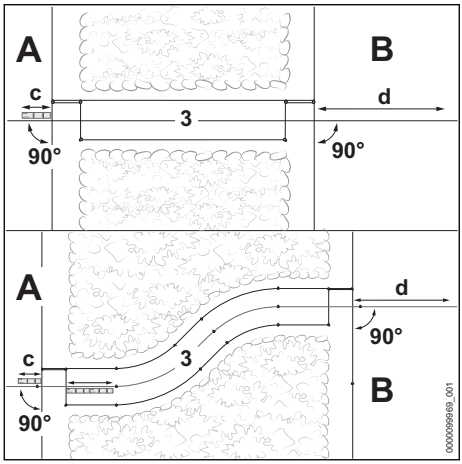


- Ghidați firul de delimitare (2) de la suprafața principală de tăiere (A) la zona de tăiere (B), conform figurii.
- Dacă aleea este pozată sub formă de curbă: pozați firul de delimitare (2) pe o lungime de a = 74 cm (lungime: 2x riglă iMOW®) la începutul și la sfârșitul aleii în linie dreaptă și în unghi drept (90°) față de suprafața de tăiere.
- Ghidați firul de delimitare (2) în sensul acelor de ceasornic în jurul zonei de tăiere (B) și înapoi pe alee.



- Ghidați firul de delimitare (2) pe o lungime de 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în paralel și unul lângă celălalt, fără a încrucișa firele de delimitare.

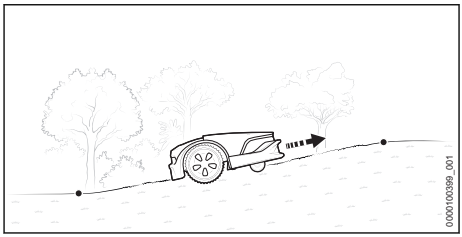
- Ghidați firul de delimitare (2) în paralel cu suprafața principală de tăiere (A), la o distanță de cel puțin 55 cm.
- Ghidați firul de delimitare (2) pe o lungime de 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în paralel și aproape de suprafața principală de tăiere (A), fără a încrucișa firele de delimitare.
- Dacă aleea este pozată sub formă de curbă: pozați firul de delimitare (2) pe o lungime de a = 74 cm (lungime: 2x riglă iMOW®) la începutul și la sfârșitul aleii în linie dreaptă și în unghi drept (90°) față de suprafața de tăiere.
- Finalizați pozarea firelor pe suprafața principală de tăiere (A).



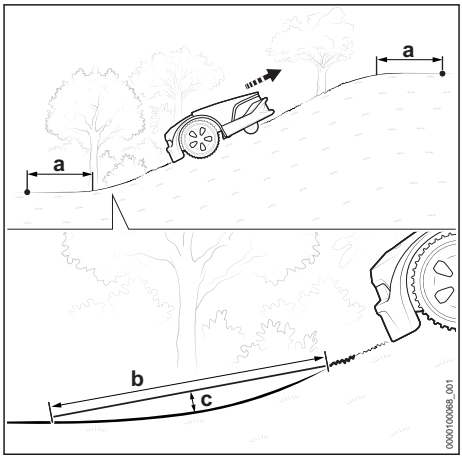
- Ghidați firul de referință (3) pe suprafața principală de tăiere (A) pe o lungime de cel puțin c = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în linie dreaptă și în unghi drept (90°) față de alee.
- Pozați firul de referință în centrul aleii.
- Ghidați firul de referință (3) după alee pe o lungime de cel puțin d = 2 m în linie dreaptă și în unghi drept (90°) în zona de tăiere (B).

6.4.12 Rampe / pante

Robotul de tuns gazonul poate circula și cosi pe rampe cu înclinație de până la 45 %. Roțile de tracțiune iMOW® pot fi utilizate pentru a urca și cosi rampe cu înclinație de până la 55 %. Roțile de tracțiune iMOW® sunt disponibile ca accesorii.



- În cazul în care există o rampă / pantă cu o înclinație de până la 27 % în suprafața de tăiere: pozați firul de delimitare în mod normal.

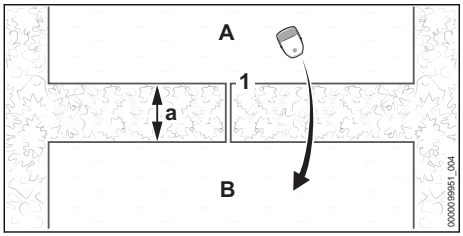


- În cazul în care există o rampă / pantă cu o înclinație mai mare de 27 % în suprafața de tăiere: pozați firul de delimitare la o distanță a = minim 1,20 m înainte și după rampă / pantă.
- Pentru ca robotul de tuns gazonul să poată să circule tranziția dintre suprafața plană și rampa / panta, raza tranziției trebuie să fie astfel încât, pe o lungime b = 1 m, să nu se depășească distanța față de sol c = 10 cm.

6.4.13 Suprafața învecinată

Robotul de tuns gazonul nu poate să ajungă în suprafața învecinată de unul singur. Robotul de tuns gazonul trebuie să fie amplasat în suprafața învecinată de către client.

Nu este permisă pozarea unui fir de referință în suprafața învecinată.



- Pozați și ghidați firul de delimitare (1) din suprafața principală (A) în suprafața învecinată (B).
  Distanță minimă față de firele de delimitare a = 74 cm (lungime: 2x iMOW® Ruler)
- Asigurați-vă că lungimea firului de delimitare (1) nu depășește 850 m.
- Ghidați firul de delimitare (1) în paralel și aproape unul de celălalt înapoi în suprafața de tăiere (A), fără a încrucișa firele de delimitare.

6.4.14 Suprafață de tăiere mică

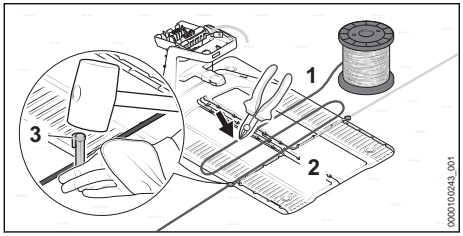
În cazul în care suprafața de tăiere este mică, și este nevoie de mai puțin de 20 m de fir de delimitare, trebuie utilizat modulul pentru suprafețe mici STIHL AKM 100.

STIHL AKM 100 stabilizează semnalul firului și este integrat în firul de delimitare cu ajutorul unui dispozitiv de legare cu sîrmă.

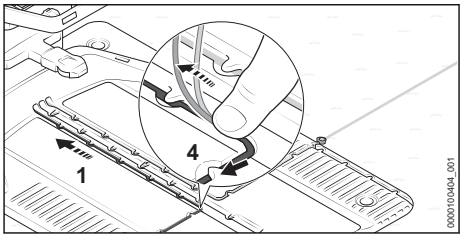
6.5 Finalizarea instalării firului de delimitare

6.5.1 Finalizarea pozării firului de delimitare

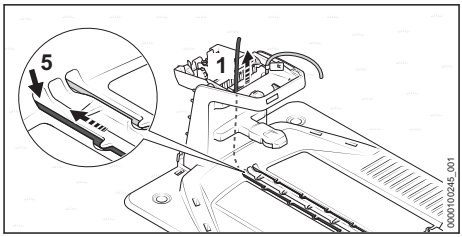
Stația de andocare la marginea suprafeței de tăiere, stația de andocare la marginea suprafeței de gazon



- Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de bază (2) cu un cui de fixare (3).
- Măsurați două lățimi ale ale plăcii de bază (2) cu firul de delimitare (1) și apoi tăiați la lungime firul de delimitare (1) cu o sculă de tăiat margini.

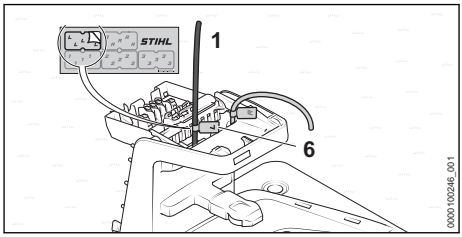


- Pozați firul de delimitare (1) în placa de bază, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor (4).



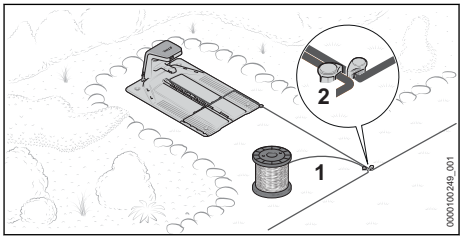
- Introduceți și ghidați firul de delimitare (1) în intrarea din stânga (5).

Capătul firului (1) este împins în sus în interiorul stației de andocare.

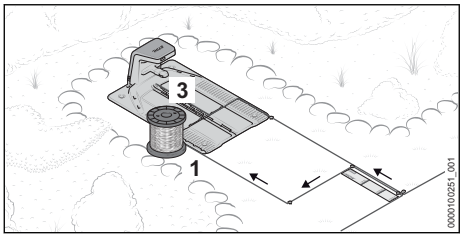


- Marcați capătul firului (1) în apropierea carcasei cu ajutorul marcatorului de cablu (6) corespunzător.

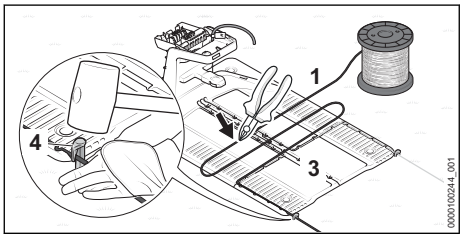
Stație de andocare în afara suprafeței de tăiere



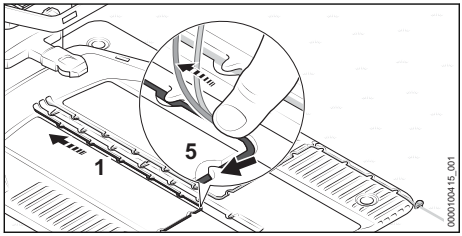
- Ghidați firul de delimitare (1) pe lângă firul de delimitare deja pozat și fixați-l cu un cui de fixare (2).



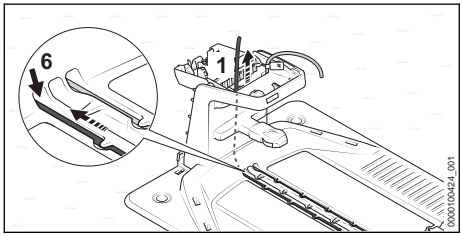
- Ghidați firul de delimitare (1) în paralel și aproape de celălalt fir de delimitare pe o lungime de 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) înapoi la stația de andocare, fără a încrucișa firele de delimitare.
- Ghidați firul de delimitare (1) înapoi la margine și apoi la placa de bază (3).



- Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de bază (3) cu un cui de fixare (4).
- Măsurați două lățimi ale ale plăcii de bază (3) cu firul de delimitare (1) și apoi tăiați la lungime firul de delimitare (1) cu o sculă de tăiat margini.

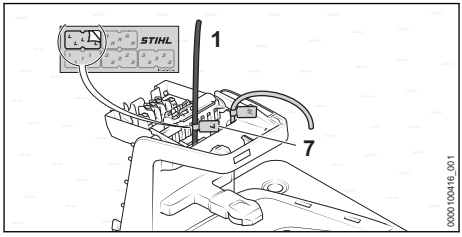


- Pozați firul de delimitare (1) în placa de bază, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor (5).



- Introduceți și ghidați firul de delimitare (1) în intrarea din stânga (6).

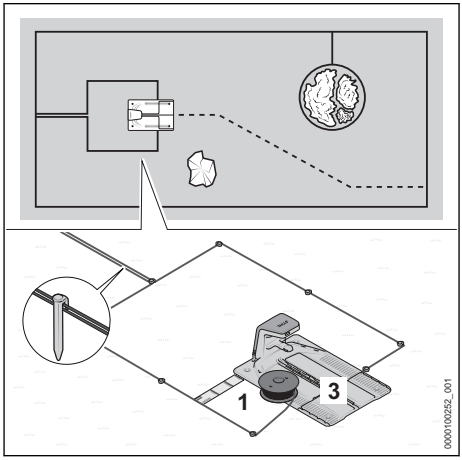
Capătul firului (1) este împins în sus în interiorul stației de andocare.



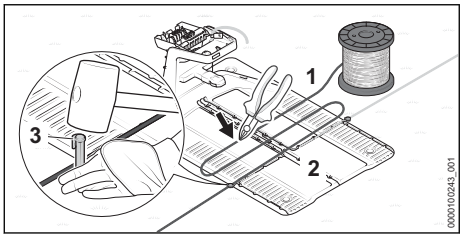
- Marcați capătul firului (1) în apropierea carcasei cu ajutorul marcatorului de cablu (7) corespunzător.

Pentru a finaliza punerea în funcțiune, este obligatoriu să setați un punct de pornire în suprafața de tăiere. În caz contrar, robotul de tuns gazonul nu va găsi drumul spre suprafața de tăiere. Punctele de pornire și frecvența de apropiere de acestea pot fi setate prin intermediul aplicației MY iMOW®“.

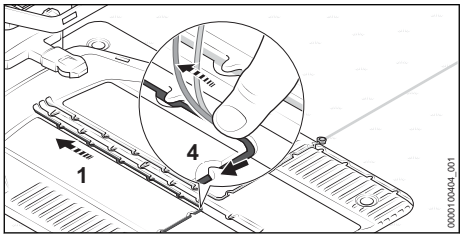
Amplasarea stației de andocare în mijlocul suprafeței de tăiere



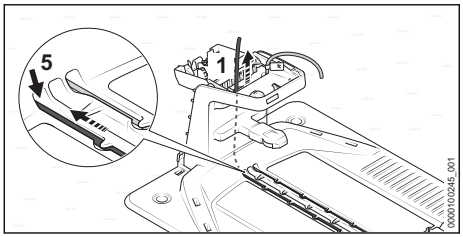
- Ghidați firul de delimitare (1) pe lângă firul de delimitare deja pozat.
- Ghidați firul de delimitare (1) în paralel și aproape de celălalt fir de delimitare înapoi la stația de andocare, fără a încrucișa firele de delimitare.
- Ghidați firul de delimitare (1) în față la o distanță de 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în jurul plăcii de bază (3).



- Fixați firul de delimitare (1) direct pe placa de bază (2) cu un cui de fixare (3).
- Măsurați două lățimi ale ale plăcii de bază (2) cu firul de delimitare (1) și apoi tăiați la lungime firul de delimitare (1) cu o sculă de tăiat margini.

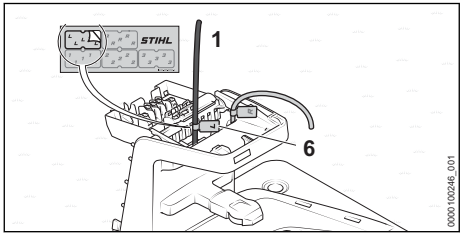


- Pozați firul de delimitare (1) în placa de bază, astfel încât să fie așezat orizontal în canalul de cabluri și să fie fixat cu ajutorul cârligelor (4).



- Introduceți și ghidați firul de delimitare (1) în intrarea din stânga (5).

Capătul firului (1) este împins în sus în interiorul stației de andocare.



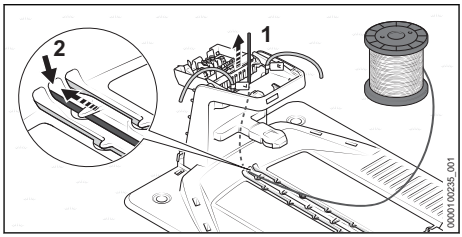
- Marcați capătul firului (1) în apropierea carcasei cu ajutorul marcatorului de cablu (6) corespunzător.

6.6 Așezarea firului de ghidare

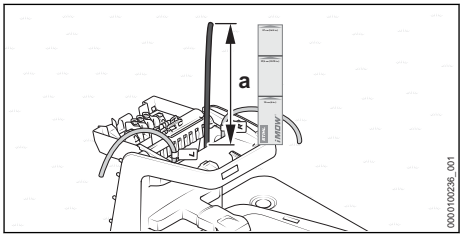
6.6.1 Pozarea firului de referință

Încă de la pozarea firului de delimitare, trebuie luată în considerare poziția tuturor firelor de referință.

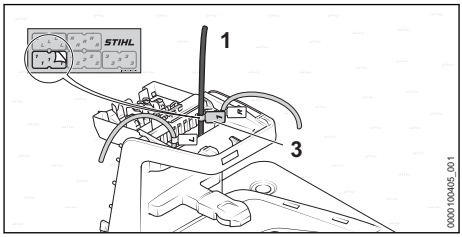
- Luați în considerare indicațiile generale pentru pozarea firelor de referință 🕮 6.4.2.



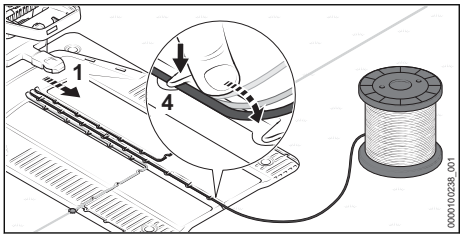
- Introduceți și ghidați capătul de început al firului de referință (1) în intrarea din mijloc (2). Firul de referință (1) este împins în sus în interiorul stației de andocare.



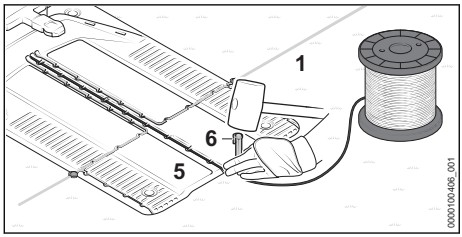
- Ghidați firul de referință (1) până când acesta iese în sus pe o lungime de a = 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®).



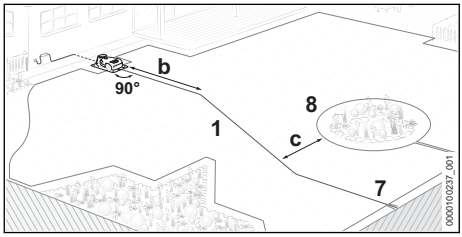
- Marcați firul de referință (1) în apropierea carcasei cu ajutorul marcatorului de cablu (3) corespunzător.
  Marcajul facilitează conectarea ulterioară la clema corectă.



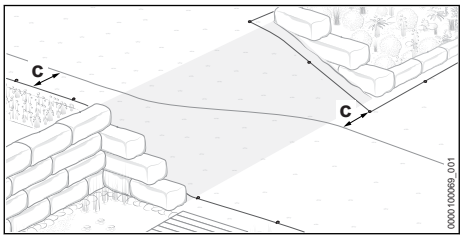
► Pozați firul de referință (1) în placa de bază în așa fel încât să fie plat în canalul de cabluri și să fie fixat de cârligele (4).



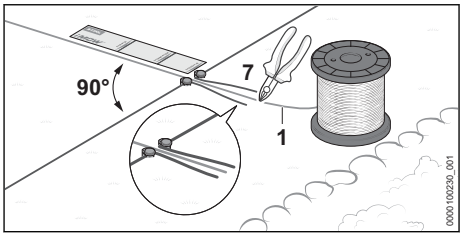
► Fixați firul de referință (1) pe placa de bază (5) cu un cui de fixare (6).



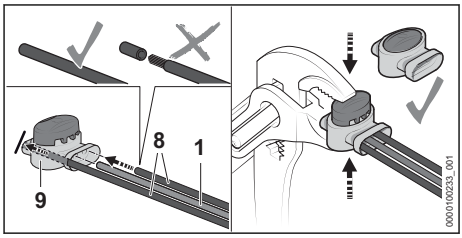
► Ghidați firul de referință (1) pe o lungime b = 2 m în linie dreaptă și în unghi drept (90°) față de stația de andocare în suprafața de tăiere.
► Ghidați firul de referință (1) către bucla de sârmă (7) de la marginea suprafeței de tăiere. Distanța până la firul de delimitare (8) circular trebuie să fie de cel puțin c = 27,5 cm.



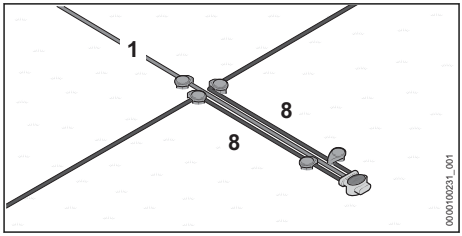
► Pe pante, pozați firul de referință în diagonală. Distanța până la firul de delimitare trebuie să fie de cel puțin c = 27,5 cm.



► Ghidați firul de referință (1) pe o lungime de cel puțin 37 cm (lungime: 1x riglă iMOW®) în linie dreaptă și în unghi drept (90°) față de bucla de sârmă (7).
► Pozați firul de referință (1) prin centrul buclei de sârmă (7).
► Secționați firul de referință (1) la capătul buclei de sârmă (7) cu o sculă de tăiat margini și aduceți toate capetele firelor la aceeași lungime.



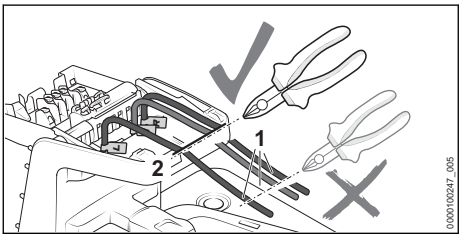
► Introduceți capetele firelor de delimitare (8) și ale firului de referință (1) în dispozitivul de legare cu sârmă (9) până la opritor.
Capetele firelor nu trebuie să fie dezizolate.
► Presați dispozitivul de legare cu sârmă (1) cu un clește până la opritor.



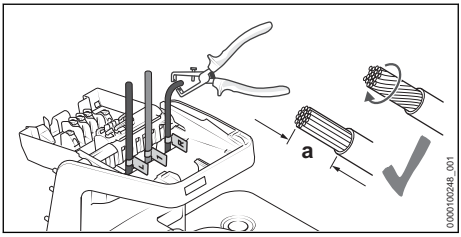
► Ghidați firele de delimitare (8) și firul de referință (1) în paralel și aproape unul de celălalt, fără a încrucișa firele.
► Fixați firele cu mai multe cuie de fixare.

6.7 Conexiunea electrică a stației de andocare

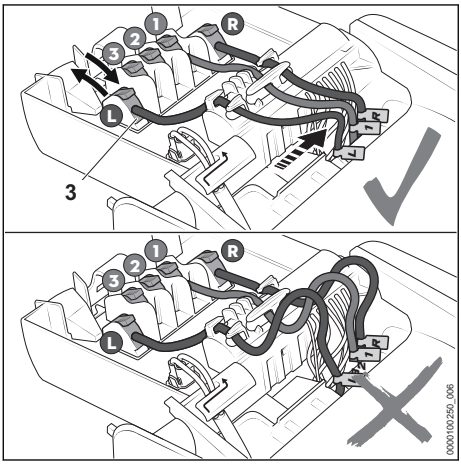
6.7.1 Conectarea firului de delimitare și a firului de referință



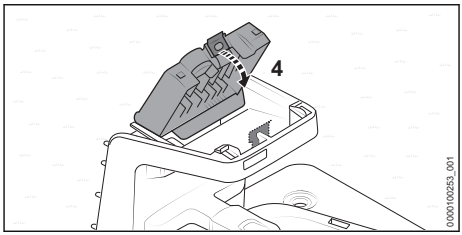
- Tensionați ușor capetele firelor (1) și tăiați-le la lungime de-a lungul marginii (2) cu o sculă de tăiat margini.



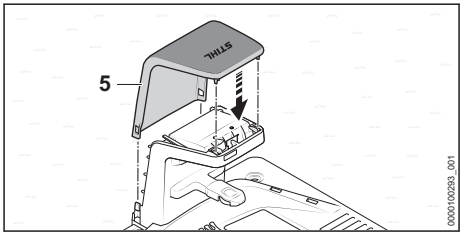
- Dezizolați capetele firelor la o lungime de a = 10 mm.
- Răsuciți lițele de sârmă astfel încât să nu iasă înafară nicio liță de sârmă.



- Atribuiți capetele firelor etichetate la clemele respective.
- Deschideți spre spate maneta (3) a clemei corespunzătoare.
- Introduceți capătul dezizolat al firului în clema corespunzătoare și rabatați din nou maneta (3) înainte pentru a o închide.
- Fixați firele de delimitare și firul de referință în suporturile de cablu, așa cum este ilustrat, și împingeți-le în partea dreaptă.

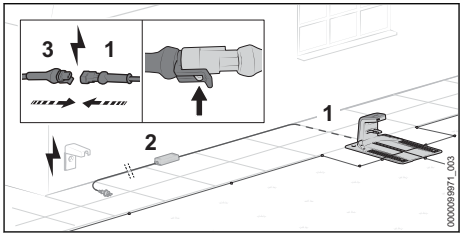


- Rabatați capacul (4) în față.
  Capacul (4) se fixează în mod simțit și cu zgomot.



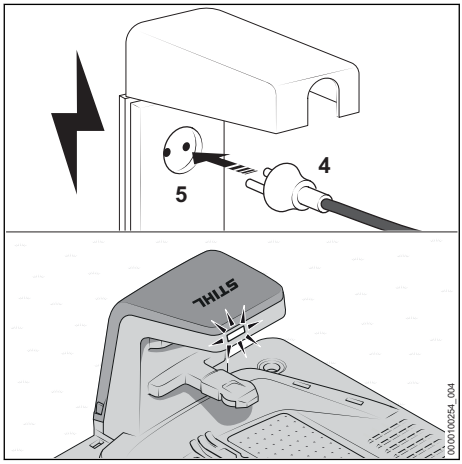
- Așezați carcasa apărătoare (5).
  Carcasa apărătoare (5) se fixează cu zgomot.

6.7.2 Pozarea cablului de încărcare și conectarea sursei de alimentare



- Pozați cablul de încărcare (1) la locația sursei de alimentare (2).

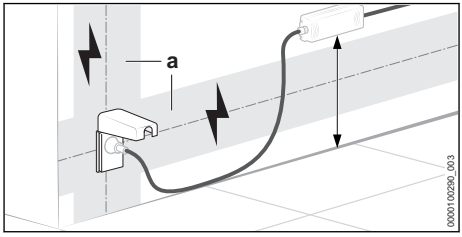
- ► Selectați o locație pentru sursa de alimentare (2) astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  - – Sursa de alimentare (2) și cablul electric sunt amplasate în afara suprafeței de tăiere.
  - – O priză adecvată se află la o distanță accesibilă de sursa de alimentare (2).
  - – Sursa de alimentare (2) se află pe o suprafață plană și nu permanent umedă.
  - – Sursa de alimentare (2) este montată la înălțime față de sol în cazul în care poate fi expusă la umezeală prelungită.
  - – Dacă este posibil: locația este protejată de condițiile climatice și umbrită.
- ► Pozați cablul de încărcare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  - – Cablul de încărcare (1) se află în afara suprafeței de tăiere.
  - – Cablul de încărcare (1) este pozat astfel încât să nu fie posibilă împiedicarea persoanelor.
  - – Cablul de încărcare (1) este pozat astfel încât să nu fie întins sau răsucit.
  - – Cablul de încărcare (1) este complet derulat și nu se află sub stația de andocare.
  - – Cablul de încărcare (1) nu se află pe o suprafață permanent umedă.
- ► Conectați cablul de încărcare (1) cu ștecărul (3) sursei de alimentare (2) astfel încât să se fixeze complet în poziție.



- ► Introduceți ștecărul de rețea (4) într-o priză (5) corect montată.
  LED-ul de pe stația de andocare luminează verde.

6.7.3 Montarea sursei de alimentare pe un perete

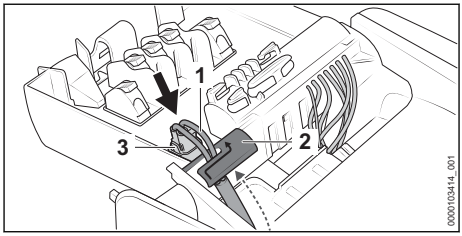
Sursa de alimentare poate fi montată pe un perete.



- ► Montați sursa de alimentare astfel încât să se respecte următoarele condiții:
  - – Să fie folosite materiale de fixare corespunzătoare.
  - – Sursa de alimentare este în poziție orizontală.
    Respectați următoarele distanțe:
    - – Sursa de alimentare este amplasată în afara zonei (a) unor posibile instalații electrice.
    - – O priză adecvată se află la o distanță accesibilă de sursa de alimentare.
  - – Dacă este posibil: locația este protejată de condițiile climatice și umbrită.

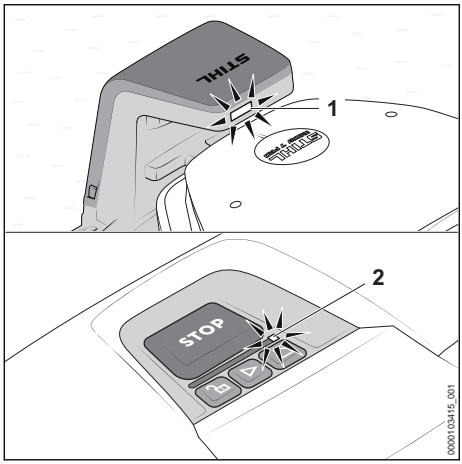
6.8 Încărcarea robotului de tuns gazonul

6.8.1 Încărcarea robotului de tuns gazonul



- ► Împingeți robotul de tuns gazonul în stația de andocare până la opritor.
  Robotul de tuns gazonul efectuează o pornire a sistemului și este încărcat.

Timpul de încărcare depinde de câțiva factori, de ex. temperatura acumulatorului sau temperatura ambiantă. Pentru o capacitate optimă, respectați intervalele de temperatură recomandate, 🕮 17.7.

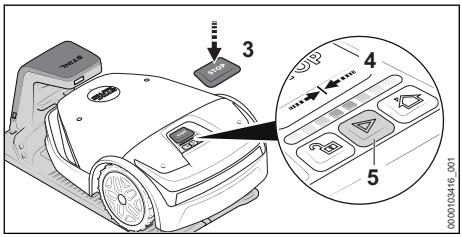


LED-ul (1) de pe stația de andocare luminează intermitent alb. Un LED (2) de pe banda luminoasă a robotului de tuns gazonul luminează intermitent alb.

După prima încărcare, robotul de tuns gazonul se va încărca automat în viitor, de îndată ce va reveni la stația de andocare la finalul unui proces de cosire.

Încărcare eficientă energetic

Pentru a încărca acumulatorul robotului de tuns gazonul cu cel mai mic necesar energetic, toate funcțiile suplimentare care nu sunt necesare ale robotului de tuns gazonul și ale stației de andocare pot fi dezactivate în plus față de funcția de încărcare.



- Dacă „Funcțiile de acces” sunt activate în aplicația „MY iMOW®”: dezactivați „Funcțiile de acces”.

Apăsați succesiv următoarea combinație de butoane:

- Apăsați „STOP” (3).
  Robotul de tuns gazonul se oprește și se blochează
- Apăsați „STOP” (3) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (4) se aprinde complet roșu.
- Apăsați „STOP” (3).
  Banda luminoasă (4) se aprinde intermitent de două ori. Dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul este activat.
- Apăsați „STOP” (3) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (4) se aprinde complet roșu și în final se aprinde intermitent de două ori în roșu.
  Modul „încărcare eficientă energetic” este activat. Acumulatorul robotului de tuns gazonul este complet încărcat. Toate funcțiile suplimentare sunt dezactivate.

După procesul de încărcare, robotul de tuns gazonul trebuie activat pentru ca acesta să fie din nou gata de funcționare:

- Apăsați butonul „START” (5).
  Robotul de tuns gazonul este gata de funcționare.

7 Închiderea interfeței radio Bluetooth®

7.1 Configurarea interfeței radio Bluetooth®

Robotul de tuns gazonul trimite în mod regulat un semnal Bluetooth® pentru a se conecta la un terminal mobil.

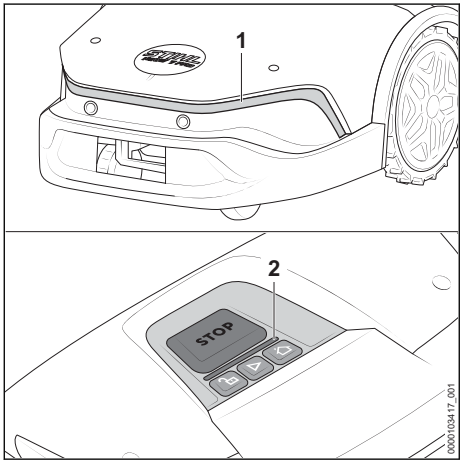
Pentru a putea utiliza robotul de tuns gazonul, interfața radio Bluetooth® trebuie protejată cu o parolă prin intermediul aplicației MY iMOW®.

- Descărcați aplicația „MY iMOW®“ din App Store al terminalului mobil și creați un cont.
- Adăugați robotul de tuns gazonul în cont.
- Urmați instrucțiunile de pe ecran și protejați interfața radio Bluetooth® cu o parolă.
  După atribuirea parolei, terminalul mobil este autorizat să controleze și să configureze robotul de tuns gazonul.

Un alt terminal mobil poate fi autorizat numai prin introducerea parolei selectate. În acest fel, robotul de tuns gazonul este protejat împotriva accesului neautorizat.

8 Modelul de lumină de pe robotul de tuns gazonul și stația de andocare

8.1 Benzi luminoase pe robotul de tuns gazonul



Benzile luminoase (1 și 2) indică starea robotului de tuns gazonul și defecțiunile.

Banda luminoasă frontală (1) este activă numai în timpul unei schimbări de stare și luminează timp de 20 de secunde.
Model de lumini albe:
– Niciun proces de cosire activ.
– Un LED din partea exterioară dreaptă pulsează alb: robotul de tuns gazonul se află în stația de andocare și este pregătit de funcționare.
– Un LED din partea exterioară dreaptă luminează intermitent alb: robotul de tuns gazonul se află în stația de andocare și se încarcă.

Model de lumini verzi:
– Procesul de cosire este activ.
– Banda luminoasă posterioară (2) indică progresul procesului de cosire.

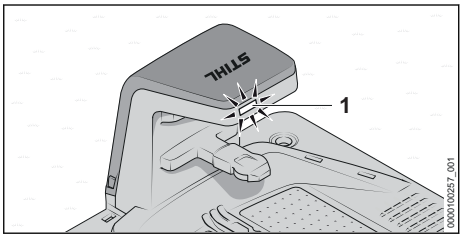
Model de lumini roșii:
– Un LED din partea exterioară dreaptă pulsează roșu: dispozitivul de blocare este activ.
– Mesaj de defecțiune.

Model de lumini albastre - pe banda luminoasă posterioară (2):
– Robotul de tuns gazonul primește o actualizare a sistemului.

Lumină de funcționare albă de la stânga la dreapta:
– Robotul de tuns gazonul repornește sau își verifică sistemul.

Dacă funcția „Animație ambientală” este activată prin intermediul aplicației „MY iMOW®”, banda luminoasă frontală°(1) luminează continuu alb atunci când robotul de tuns gazonul este în mișcare. În timpul unei schimbări de stare, funcția „Animație ambientală” se estompează timp de 20 de secunde.

8.2 LED pe stația de andocare



LED-ul (1) indică starea stației de andocare și defecțiunile.
LED-urile (1) se aprind alb:
– Stația de andocare este gata de funcționare.

LED-ul (1) luminează intermitent alb:
– Robotul de tuns gazonul se încarcă.

LED-ul (1) pulsează alb:
– Robotul de tuns gazonul se află în stația de andocare și este pregătit de funcționare.

LED-ul (1) luminează verde:
– Robotul de tuns gazonul nu se află în stația de andocare, iar stația de andocare funcționează corect.

LED-ul (1) luminează roșu:
– Există o defecțiune.

LED-urile (1) luminează albastru:
– Comunicație cu robotul de tuns gazonul.

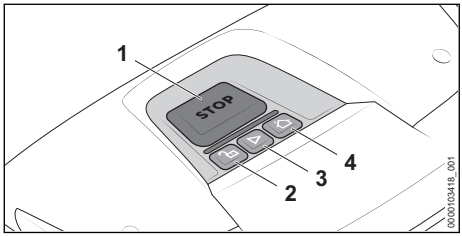
Utilizarea stației de andocare într-o echipă

La utilizarea într-o echipă, indicatorul de stare al stației de andocare este extins prin următoarele modele de lumini:
LED-ul (1) luminează verde:
– Robotul de tuns gazonul nu se află în stația de andocare.
– Aceasta este stația de andocare principală° (echipa°1)
– Firele de referință și firul de delimitare sunt pozate și conectate corect, iar robotul de tuns gazonul a fost atribuit cu succes stației de andocare.

LED-ul (1) pulsează verde:
– Robotul de tuns gazonul nu se află în stația de andocare.
– Aceasta este stația de andocare°(echipa°2) sau (echipa 3).
– Firele de referință și firul de delimitare sunt pozate și conectate corect, iar robotul de tuns gazonul a fost atribuit cu succes stației de andocare.

9 Operarea și reglarea robotului de tuns gazonul

9.1 Câmp de comandă



Funcțiile de bază ale robotului de tuns gazonul pot fi operate cu ajutorul butoanelor (1 până la 4). Toată gama de funcții este disponibilă prin intermediul aplicației „MY iMOW®“.

Pornirea procesului de cosire
► Apăsați „START” (3).
Robotul de tuns gazonul începe procesul de cosire și se întoarce automat la stația de andocare.

Oprirea procesului de cosire și blocarea robotului de tuns gazonul
► Apăsați „STOP” (1).
Robotul de tuns gazonul și mecanismul de cosire se opresc. Robotul de tuns gazonul se blochează.

Trimiterea robotului de tuns gazonul la stația de andocare
► Apăsați „ACASĂ” (4).
Robotul de tuns gazonul se întoarce la stația de andocare.

Deblocarea robotului de tuns gazonul
► Apăsați „ÎNCHIDERE” (2).
► Apăsați combinația de butoane afișată.

Preluarea informațiilor
► Apăsați „ÎNCHIDERE” (2).
Robotul de tuns gazonul oferă informații acustice despre starea actuală.

9.2 Aplicația „MY iMOW®”

Pentru a utiliza confortabil robotul de tuns gazonul, este necesar să utilizați aplicația „MY iMOW®“. Robotul de tuns gazonul poate fi operat și setat prin intermediul aplicației „MY iMOW®“.

Robotul de tuns gazonul poate fi conectat la un terminal mobil prin intermediul unei conexiuni de rețea fără fir (WLAN) și al unei conexiuni de telefonie mobilă sau prin Bluetooth®. Robotul de tuns gazonul poate fi operat și setat de pe un calculator desktop prin intermediul aplicației web „MY iMOW®“.

Funcții principale
– Pornirea și oprirea procesului de cosire
– Program de cosire
  – Setarea timpilor de cosire[27] (prin intermediul unui asistent sau manual).
  – Stabilirea punctelor de pornire (opțional)
  – Selectarea zonelor (opțional)
– Setarea înălțimii de secționare
– Accesul la utilaj
  – Configurarea protecției prin cod PIN
  – Setarea zonei casei
  – Setarea alarmei
– Activarea optimizării marginilor
– Efectuarea verificării semnalului firului
– Activarea animației ambientale
– Activarea memento-ului „Verificați lamele”
– Acces de la distanță la robotul de tuns gazonul prin intermediul unei conexiuni de rețea fără fir (WLAN)
– Acces de la distanță la robotul de tuns gazonul prin intermediul unei conexiuni de telefonie mobilă
– Asistență

Utilizarea roboților de tuns gazonul într-o echipă
Următoarele setări trebuie efectuate pentru roboții de tuns gazonul pentru funcționarea în echipă:
– Setarea înălțimii de secționare
– Crearea unui program de cosire și setarea fusului orar

[27] Timpii de cosire trebuie adaptați la condițiile locale și la condițiile meteorologice. Pentru a evita urmele lăsate în gazon, este util să reduceți timpii de cosire în perioadele de creștere redusă a ierbii. Nu lăsați robotul de tuns gazonul să cosească în condiții de îngheț pentru a nu deteriora gazonul.

– Setarea senzorului de ploaie
– Definirea distanței de pornire

Setările pentru programul de cosire, înălțimea de secționare și fusul orar trebuie să fie identice pentru toți roboții de tuns gazonul din echipă. Setările trebuie să fie efectuate individual pentru toți roboții de tuns gazonul.

Următoarele setări din aplicația „MY iMOW®" sunt limitate în funcția de echipă:
– Verificarea semnalului firului (este posibilă numai cu robotul de tuns gazonul care este conectat la stația de andocare principală (echipa 1))

Următoarele setări din aplicația „MY iMOW®" nu sunt disponibile în funcția de echipă:
– Selectarea zonelor
– Stabilirea punctelor de pornire

Informații privind integrarea în rețeaua casei

Pentru o securitate sporită a datelor, iMOW® poate fi integrat separat de dispozitivele personale în rețeaua casei. Routerele WLAN actuale oferă opțiunea de a configura o rețea suplimentară separată în acest scop, de exemplu, o rețea WLAN pentru dispozitive IoT sau o rețea WLAN pentru oaspeți. În această rețea nu există nicio conexiune la datele și dispozitivele personale.

Conexiunile WLAN trebuie să fie protejate cu o parolă. Parola nu trebuie să fie transmisă terților.

Configurarea conexiunilor WLAN și funcționalitatea routerului depind de producătorul routerului.

9.3 STIHL connected

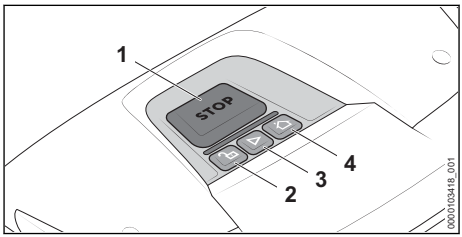
Cele mai importante setări pot fi efectuate de pe un calculator desktop prin intermediul portalului STIHL°connected sau de pe un terminal mobil prin intermediul aplicației STIHL connected app.

Robotul de tuns gazonul poate fi conectat la un calculator desktop sau la un terminal mobil prin intermediul unei conexiuni de rețea fără fir (WLAN) și al unei conexiuni de telefonie mobilă.

Gama de funcții este parțial limitată în comparație cu aplicația „MY iMOW®".

Funcții principale
– Managementul flotei
– Pornirea și oprirea procesului de cosire
– Program de cosire
– Setarea înălțimii de secționare
– Stare, analiză și raportare
– Acces de la distanță la robotul de tuns gazonul prin intermediul unei conexiuni de rețea fără fir (WLAN)
– Acces de la distanță la robotul de tuns gazonul prin intermediul unei conexiuni de telefonie mobilă
– Asistență

9.4 Utilizarea protecției prin cod PIN



Butoanele (3 și 4) pot fi protejate cu un cod PIN. Dacă protecția prin cod PIN este activă, robotul de tuns gazonul nu mai poate fi operat direct prin intermediul butoanelor. Protecția prin cod PIN este configurată prin intermediul aplicației „MY iMOW®".

Butoanele „STOP" (1) și „ÎNCHIDERE" (2) sunt excluse de la protecția prin cod PIN. Robotul de tuns gazonul poate fi oprit și atunci când protecția prin cod PIN este activă.

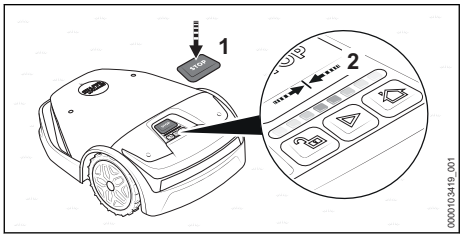
Operarea robotului de tuns gazonul cu protecția prin cod PIN activă
- ► Apăsați „STOP" (1).
- ► Apăsați „ÎNCHIDERE" (2).
- ► Apăsați butoanele aprinse „START" (3) sau „ACASĂ" (4).
- ► Introduceți codul PIN cu ajutorul butoanelor aprinse (2-4).
  Dacă este introdus corect, protecția prin cod PIN este anulată timp de 60 de secunde.
- ► Apăsați butonul dorit pentru a începe procesul de cosire (3) sau pentru a trimite robotul de tuns gazonul la stația de andocare (4).
  Dacă nu este apăsat niciunul dintre butoane sau este introdus un cod PIN incorect, robotul de tuns gazonul își va continua acțiunea curentă după 60 de secunde.

10 Oprirea robotului de tuns gazonul și activarea blocării dispozitivului

10.1 Oprirea robotului de tuns gazonul și activarea dispozitivului de blocare

AVERTISMENT

- Dacă robotul de tuns gazonul nu este oprit precum este descris în aceste instrucțiuni de utilizare și nu este imobilizat prin activarea dispozitivului de blocare, robotul de tuns gazonul poate porni accidental. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.
  - ► Opriți robotul de tuns gazonul în timpul transportului, depozitării, curățării, întreținerii, reparației sau în cazul unui comportament modificat sau neobișnuit și activați dispozitivul de blocare.



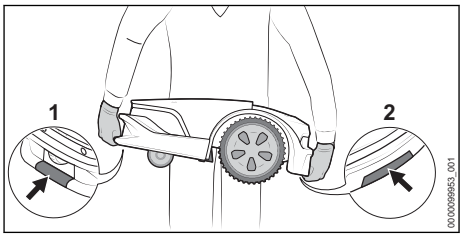
- ► Apăsați „STOP” (1).
  Robotul de tuns gazonul se oprește și se blochează.
- ► Apăsați „STOP” (1) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (2) se aprinde complet roșu.
- ► Apăsați „STOP” (1).
  Banda luminoasă (2) se aprinde intermitent de două ori. Dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul este activat. Robotul de tuns gazonul poate fi transportat, depozitat, curățat sau întreținut.

11 Transportarea

11.1 Transportarea robotului de tuns gazonul

- ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.

Transportarea robotului de tuns gazonul



- ► Purtați mănuși de lucru făcute din material rezistent la uzură.
- ► Transportați robotul de tuns gazonul ținând de punctul de prindere (1) din față și de punctul de prindere (2) din spate.

Transportarea robotului de tuns gazonul într-un autovehicul

- ► Robotul de tuns gazonul se asigură astfel încât să nu se poate răsturna sau deplasa.

11.2 Transportul acumulatorului

Acumulatorul este montat în robotul de tuns gazonul și poate fi demontat numai de către un distribuitor STIHL.

- ► Asigurați-vă de faptul că acumulatorul este într-o stare sigură.
- ► Ambalați acumulatorul astfel încât să nu se poată mișca în ambalaj.
- ► Asigurați ambalajul astfel încât să nu se poată mișca.

Acumulatorul se supune cerințelor privind transportul bunurilor periculoase. Acumulatorule este clasificat ca UN 3480 (baterii litiu-Ion) și a fost verificat conform manualului de verificări și criterii UN partea III, subcapitolul 38.3.

Reglementările de transport sunt indicate în www.stihl.com/safety-data-sheets.

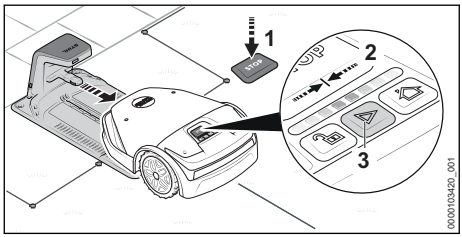
12 Stocarea

12.1 Pregătirea robotului de tuns gazonul pentru depozitare

STIHL recomandă să puneți robotul de tuns gazonul în „hibernare” în timpul pauzelor mai lungi de funcționare, de exemplu, în pauza de iarnă. „Hibernarea” dezactivează toate funcțiile suplimentare care nu sunt necesare ale robotului de tuns gazonul și asigură o descărcare redusă a acumulatorului.

- ► Dacă „Funcțiile de acces” sunt activate în aplicația „MY iMOW®”: dezactivați „Funcțiile de acces”.

► Dacă starea de încărcare a robotului de tuns gazonul este sub 50 %: încărcați robotul de tuns gazonul până când se atinge o stare de încărcare de peste 50 %.



► Scoateți robotul de tuns gazonul din stația de andocare.

Apăsați succesiv următoarea combinație de butoane:
► Apăsați „STOP” (1).
Robotul de tuns gazonul se oprește și se blochează.
► Apăsați „STOP” (1) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (2) se aprinde complet roșu.
► Apăsați „STOP” (1).
Banda luminoasă (2) se aprinde intermitent de două ori. Dispozitivul de blocare al robotului de tuns gazonul este activat.
► Apăsați „STOP” (1) și mențineți apăsat până când banda luminoasă (2) se aprinde complet roșu și în final se aprinde intermitent de două ori în roșu.
Modul „hibernare” este activat. Toate funcțiile suplimentare sunt dezactivate.

După pauza de iarnă, robotul de tuns gazonul trebuie activat pentru ca acesta să fie din nou gata de funcționare:
► Așezați robotul de tuns gazonul în suprafața de tăiere.
► Apăsați „START” (3).
Modul „hibernare” este dezactivat, iar robotul de tuns gazonul este din nou gata de funcționare.

12.2 Depozitarea robotului de tuns gazonul

► Depozitați robotul de tuns gazonul astfel încât să fie îndeplinite următoarele condiții:
– Robotul de tuns gazonul este depozitat într-un loc care nu se află la îndemâna copiilor.
– Robotul de tuns gazonul este curat și uscat.
– Robotul de tuns gazonul se află într-un spațiu închis.
– Acumulatorul robotului de tuns gazonul este încărcat.
– Nu depozitați robotul de tuns gazonul la temperaturi aflate în afara intervalului de temperatură specificat, 🕮 17.6.
– Robotul de tuns gazonul nu se poate răsturna.
– Robotul de tuns gazonul nu se poate rostogoli.
– Robotul de tuns gazonul stă pe roți în poziție orizontală.
– Nu este plasat niciun obiect pe robotul de tuns gazonul.

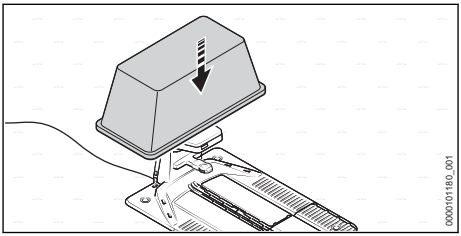
Robotul de tuns gazonul poate fi depozitat, de asemenea pe un suport mural. Suportul mural poate fi achiziționat ca accesoriu.

INDICAȚIE

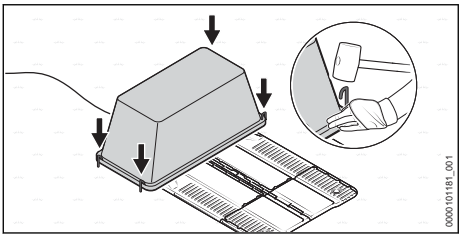
■ Dacă robotul de tuns gazonul nu este depozitat conform descrierii din prezentele instrucțiuni de utilizare, acumulatorul se poate descărca profund și, astfel, poate suferi daune iremediabile.
► Încărcați acumulatorul robotului de tuns gazonul înainte de depozitare.

12.3 Depozitarea stației de andocare, a cablului de încărcare și a sursei de alimentare

În timpul pauzelor mai lungi de funcționare, de exemplu, în pauza de iarnă, stația de andocare, cablul de încărcare și sursa de alimentare pot fi lăsate în suprafața de cosire.
► Scoateți ștecărul de rețea al sursei de alimentare din priză.
► Protejați ștecărul de rețea de condițiile climatice.
► Curățați toate componentele.



► Acoperiți stația de andocare, de exemplu, cu o găleată mare sau o vană de mortar.



► Fixați găleata sau vana de mortar pe sol cu ajutorul unor cuie pentru sol.

Demontarea stației de andocare, a cablului de încărcare și a sursei de alimentare

Pentru depozitarea pe suportul mural disponibil ca accesoriu sau în cazul în care acoperirea nu este posibilă, stația de andocare, cablul de încărcare și sursa de alimentare pot fi, de asemenea, demontate.

► Scoateți ștecărul de rețea al sursei de alimentare din priză.
► Curățați toate componentele.
► Deconectați cablul de încărcare de la stația de andocare și de la stația de andocare și înfășurați-l.
► Demontați sursa de alimentare și înfășurați cablul electric.
► Deconectați firul de delimitare și firul de referință de la stația de andocare.
► Ungeți capetele firelor pentru a le proteja de coroziune și de condițiile climatice.
► Demontați stația de andocare.

13 Curățare

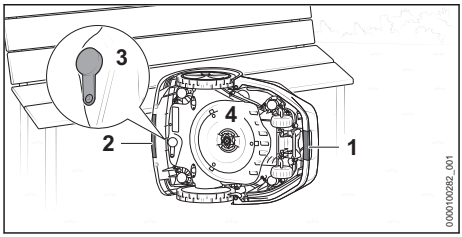
13.1 Curățarea robotului de tuns gazonul

AVERTISMENT

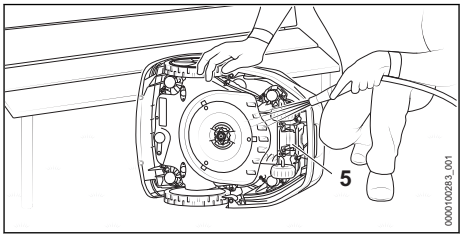
■ Muchiile tăietoare ale lamelor sunt ascuțite. Utilizatorul se poate tăia.
► Purtați mănuși de lucru făcute din material rezistent la uzură.

Curățați periodic robotul de tuns gazonul. Intervalul de curățare depinde de condițiile de utilizare și poate fi influențat de umiditate, tipul de iarbă și creșterea acesteia.

► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.



► Apucați robotul de tuns gazonul ținând de punctul de prindere (1) și de punctul de prindere (2) din spate.
► Asigurați lateral robotul de tuns gazonul și asigurați-l împotriva răsturnării.
► Verificați dacă dopurile (3) bucșei de diagnoză sunt deteriorate și bine fixate.
► Dacă discul de cuțite (4) este foarte murdar: demontați discul de cuțite (4).



► Desprindeți murdăria cu o bară de lemn sau cu o perie moale. Dacă este necesar, utilizați un detergent cu pH neutru. STIHL recomandă STIHL Multiclean.
► Clătiți murdăria desprinsă cu un jet ușor de apă.
► Curățați partea inferioară a robotului de tuns gazonul cu o lavetă umedă.
► Curățați lamele și discul de cuțite.
Pentru un rezultat bun al tăierii și o funcționare fără probleme, lamele trebuie să se poată mișca liber.
► Curățați contactele de încărcare (5) cu o lavetă umedă.
► Curățați carcasa apărătoare și câmpul de comandă cu o lavetă umedă.

13.2 Curățarea stației de andocare, a sursei de alimentare, a cablului de încărcare și a îmbinărilor cu fișă

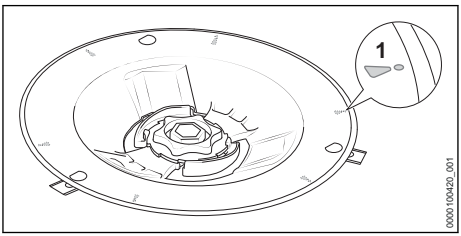
► Scoateți ștecărul de rețea al sursei de alimentare din priză.

- ► Curățați stația de andocare, sursa de alimentare și cablul de încărcare cu o lavetă umedă.
  - ► Dacă este posibil: desprindeți murdăria fixată cu o perie moale.
- ► Curățați îmbinările cu fișă cu o lavetă uscată, care nu lasă scame.
  - ► Dacă este posibil: desprindeți murdăria fixată cu o perie.

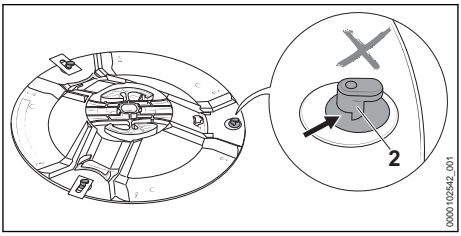
14 Întreținerea și înlocuirea lamelor

14.1 Verificare vizuală

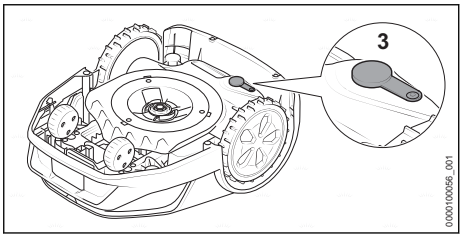
- ► Verificați periodic robotul de tuns gazonul:
  - – Curățenia contactelor de încărcare
  - – Verificați starea de deteriorare a șinei de protecție și a carcasei apărătoare
  - – Verificați funcționarea ușoară a roților Verificați lamele în privința deteriorărilor, uzurii, fisurilor și a funcționării ușoare.
    - – Lamele pot fi utilizate de obicei timp de câteva săptămâni. Rezistența lamelor poate fi puternic influențată de timpii de cosire setați, starea ierbii, creșterea ierbii, nisipul, crengile sau frunzele de pe suprafața de tăiere.



  - – Verificați discul de cuțite în privința deteriorărilor și uzurii.
    - – Dacă marcajele de uzură (1) sunt uzate complet și au apărut găuri, înlocuiți mecanismul de cosire.



  - – Verificați bolțurile L (2) în privința deteriorărilor și uzurii.
    - – Dacă bolțurile L (2) sunt uzate mai mult de jumătate, înlocuiți mecanismul de cosire.



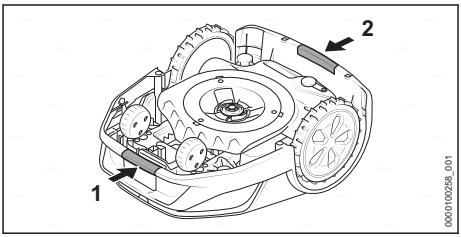
  - – Verificați dacă dopurile (3) bucșei de diagnoză sunt deteriorate și bine fixate.

14.2 Înlocuirea lamelor

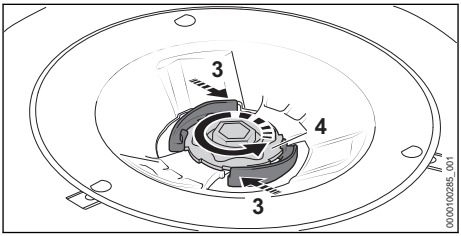
AVERTISMENT

- ■ Muchiile tăietoare ale lamelor sunt ascuțite. Utilizatorul se poate tăia.
  - ► Purtați mănuși de lucru făcute din material rezistent la uzură.

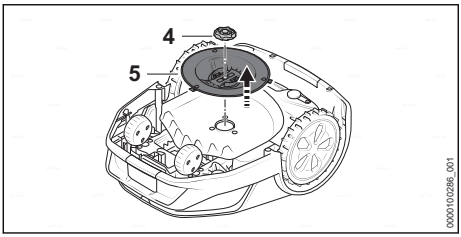
- ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.



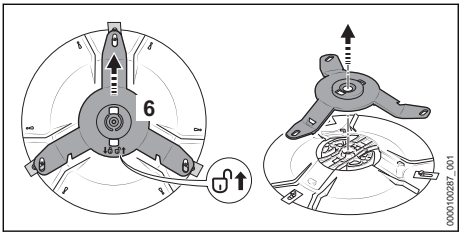
- ► Apucați robotul de tuns gazonul ținând de punctul de prindere (1) și de punctul de prindere (2) din spate.
- ► Întoarceți robotul de tuns gazonul pe partea din spate.



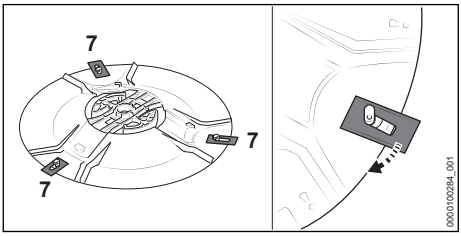
- ► Apăsați maneta (3) și mențineți-o apăsată.
- ► Rotiți piulița (4) în sens antiorar până când aceasta poate fi scoasă.



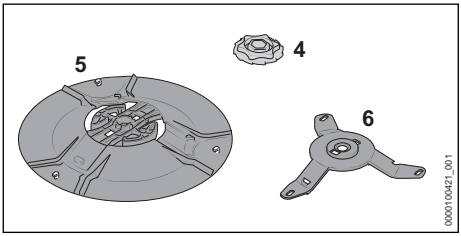
- Scoateți piulița (4).
- Scoateți discul de cuțite (5).



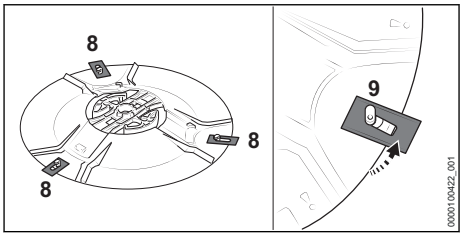
- Apăsați suportul pentru cuțit (6) în direcția săgeții.
  Suportul pentru cuțit (6) este deblocat.
- Scoateți suportul pentru cuțit (6).



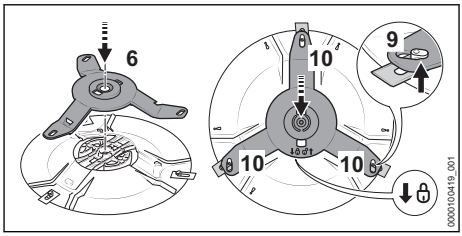
- Demontați toate lamele (7) vechi.



- Curățați dicul de cuțite (5), suportul de cuțit (6) și piulița (4).



- Montați lame (8) noi. Introduceți doar o lamă pentru fiecare bolț L (9).
  Lamele pot fi orientate după cum este necesar. Lamele se pot deplasa liber în jurul bolțului L.



- Așezați suportul de cuțite (6).
- Împingeți suportul de cuțite (6) în direcția săgeții și asigurați-vă că toate cele trei brațe (10) sunt poziționate sub bolțurile L (9).
  Suportul de cuțite (6) este blocat.
- Așezați discul de cuțite (5) pe robotul de tuns gazonul.
- Rotiți piulița (4) în sens orar.
- Strângeți piulița (4) în sens orar.
  Maneta (3) se cuplează în mod audibil.

15 Reparare

15.1 Repararea robotului de tuns gazonul, a acumulatorului, a mecanismului de cosire, a stației de andocare și a sursei de alimentare

Utilizatorul nu poate repara singur robotul de tuns gazonul, acumulatorul, stația de andocare și sursa de alimentare.

Lamele deteriorate sau uzate și mecanismul de cosire pot fi înlocuite.

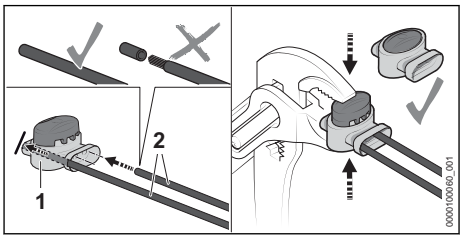
- ► Dacă robotul de tuns gazonul, acumulatorul, stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare sau cablul electric sunt deteriorate: nu folosiți robotul de tuns gazonul, acumulatorul, stația de andocare, cablul de încărcare, sursa de alimentare sau cablul de alimentare și adresați-vă unui distribuitor STIHL.
- ► În cazul în care o lamă este deteriorată sau uzată:
  - ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.
  - ► Înlocuiți toate lamele. Lamele nu pot fi ascuțite din nou.
- ► Dacă discul de cuțite sau bolțurile L de pe discul de cuțite sunt deteriorate sau uzate:
  - ► Opriți robotul de tuns gazonul și activați dispozitivul de blocare.
  - ► Înlocuiți mecanismul de cosire.
- ► În cazul în care panourile indicatoare sunt ilizibile sau deteriorate: dispuneți înlocuirea panourilor indicatoare către un distribuitor STIHL.

15.2 Prelungirea sau repararea firului de delimitare sau a firului de referință

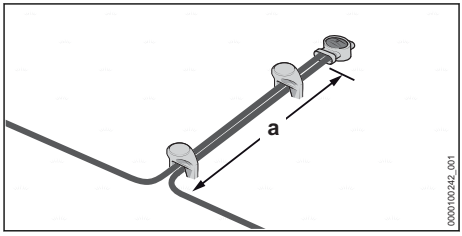
Firul de delimitare sau firul de referință poate fi prelungit sau reparat cu ajutorul dispozitivului de legare cu sârmă.

Dispozitivele de legare cu sârmă sunt umplute cu gel pentru a preveni uzura prematură sau coroziunea capetelor de fir.

- ► Asigurați-vă că lungimea totală a firului de delimitare nu depășește lungimea maximă de 850 m.



- ► Introduceți capetele firelor (2) în dispozitivul de legare cu sârmă (1).
  Capetele firelor nu trebuie să fie dezizolate.
- ► Presați dispozitivul de legare cu sârmă (1) cu un clește până la opritor.



- ► Ghidați firele de delimitare pe o lungime a = 5 cm în paralel și aproape unul de celălalt, fără a încrucișa firele de delimitare.

16 Depanare

16.1 Remedierea defecțiunilor robotului de tuns gazonul

Majoritatea defecțiunilor sunt afișate în aplicația „MY iMOW®“ și prin intermediul modelelor de lumini roșii de pe robotul de tuns gazonul sau de pe stația de andocare.

Pentru remedierea defecțiunilor, procedați după cum urmează:
► Urmați instrucțiunile din aplicația „MY iMOW®“.
sau
► Apăsați butonul „ÎNCHIDERE” din câmpul de comandă și urmați instrucțiunile acustice.

Defecțiunea	Benzi luminoase pe robotul de tuns gazonul sau pe stația de andocare	Cauza	Remediere
Robotul de tuns gazonul anulează configurarea funcției de echipă.	Banda luminoasă luminează intermitent de două ori în roșu.	Există deja setări la nivelul robotului de tuns gazonul care afectează funcția de echipă.	► Resetați robotul de tuns gazonul la setările implicite în aplicația MY iMOW®.

Defecțiunea	Benzi luminoase pe robotul de tuns gazonul sau pe stația de andocare	Cauza	Remediere
		Ordinea de configurare a funcției de echipă nu a fost respectată.	► Resetați toți roboții de tuns gazonul la setările implicite în aplicația MY iMOW®. ► Configurați funcția de echipă în ordine descrescătoare, 🕮 5.7.2.
		Există o defecțiune la firul de delimitare sau la firul de referință.	► Asigurați-vă că firul de delimitare și firul de referință nu sunt avariate. ► Asigurați-vă că firul de delimitare sau firul de referință este conectat corect la stația de andocare, 🕮 5.6.1. ► Asigurați-vă că firul de delimitare și firul de referință sunt conectate corect la dispozitivele de legare cu sârmă, 🕮 5.5.1.
		Este activată protecția prin cod PIN a robotului de tuns gazonul.	► Dezactivați protecția prin cod PIN în aplicația „MY iMOW®".
Robotul de tuns gazonul se oprește în timpul drumului spre casă până la stația de andocare.		Acumulatorul este descărcat.	► Asigurați-vă că firul de delimitare nu depășește lungimea maximă, 🕮 17.1. ► Optimizați pozarea firului de referință. ► Pozați un alt fir de referință în suprafața de tăiere. ► Transportați robotul de tuns gazonul la stația de andocare pentru încărcare. ► Dacă este posibil: amplasați stația de andocare pe o suprafață de tăiere în pantă, în partea inferioară a pantei.
Robotul de tuns gazonul nu începe regimul de cosire așa cum era de așteptat.	Benzile luminoase luminează albastru.	Robotul de tuns iarba efectuează o repornire.	► Așteptați finalizarea repornirii. Robotul de tuns gazonul pornește apoi automat regimul de cosire.
	Benzile luminoase luminează roșu. LED-urile de pe stația de andocare luminează roșu.	Există o defecțiune la firul de delimitare sau la firul de referință.	► Asigurați-vă că firul de delimitare și firul de referință nu sunt avariate. ► Asigurați-vă că firul de delimitare sau firul de referință este conectat corect la stația de andocare. ► Asigurați-vă că firul de delimitare și firul de referință sunt conectate corect la dispozitivul de legare cu sârmă. ► Urmați instrucțiunile din aplicația „MY iMOW®".
Robotul de tuns gazonul nu este încărcat.	Benzile luminoase luminează roșu. LED-urile de pe stația de andocare luminează roșu.	La robotul de tuns gazonu, acumulator, sursa de alimentare sau stația de andocare există o defecțiune.	► Asigurați-vă că sunt curate contactele de încărcare de pe stația de andocare și de pe robotul de tuns gazonul. ► Urmați instrucțiunile din aplicația „MY iMOW®". ► Dacă defecțiunea persistă: nu încercați să mai încărcați robotul de tuns gazonul, deconectați ștecărul de rețea al cablului electric de la priză și adresați-vă unui distribuitor STIHL.

17 Date tehnice

17.1 Robot de tuns gazonul STIHL iMOW® 7.0 PRO

Date tehnice
- Lățimea de secționare: 28 cm
- Înălțimea de secționare - electrică: 20 mm până la 60 mm
- Turația discului de cuțite: 2400 1/min
- Viteza de cosire: 0,5 m/s
- Dimensiuni:
  - Înălțime: 291 mm
  - Lățime: 525 mm
  - Lungime: 705 mm
- Greutate: 16 kg
- Clasa de protecție: III
- Tip de protecție: IP56
- Suprafața maximă de tăiere (un singur robot de tuns gazonul): 5000 m²
- Suprafața maximă de tăiere (echipă de 2 roboți de tuns gazonul): 5500 m²
- Suprafața maximă de tăiere (echipă de 3 roboți de tuns gazonul): 8000 m²
- Timp activ 1000 m² (un singur robot de tuns gazonul pe săptămână) [28]: 20 h
- Lungimea maximă a firului de delimitare pentru suprafețe de tăiere ≤ 5000 m²: 850 m
- Lungimea maximă a firului de delimitare pentru suprafețe de tăiere ≥ 5000 m²: 460 m
- Rampă maximă: 45 %

Bluetooth®
- Conexiune de date: Bluetooth® 5.1. Terminalul mobil trebuie să fie compatibil cu Bluetooth® Low Energy 5.0 și să accepte Generic Access Profile (GAP).
- Banda de frecvență: bandă ISM 2,4 GHz
- Putere de transmisie maximă reflectată: 1 mW
- Raza de acoperire a semnalului: cca. 10 m. Puterea semnalului depinde de condițiile ambientale și de terminalul mobil. Raza de acoperire poate varia foarte mult în funcție de condițiile exterioare, inclusiv de aparatul de recepție utilizat. Raza de acoperire poate să fie redusă semnificativ în încăperile închise și prin barierele metalice (de exemplu pereți, rafturi, valize).
- Cerințe privind sistemul de operare al terminalului mobil: vezi info.myimow.stihl.com

Rețea radio (WLAN)
- Standard rețea: IEEE 802.11b/g/n
- Banda de frecvență: 2,4 GHz
- Putere de transmisie maximă reflectată: 100 mW

Conexiune de telefonie mobilă
- Formatul cartelei SIM: eSIM
- Benzi de frecvență
  - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
  - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
  - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Putere de transmisie maximă reflectată: 2 W
- Volum mediu de date pe lună: a se vedea FAQ la support.stihl.com

Fișa tehnică a rețelei

Comunicarea cu platforma IoT STIHL
- Interfață: rețea radio (WLAN), conexiune de telefonie mobilă
- Protocol și port: MQTT prin TCP (8883)

Configurația rețelei
- Interfață: rețea radio (WLAN), conexiune de telefonie mobilă
- Protocol și port: DHCP/DHCPv6 prin UDP (68/546)

Comunicarea cu aplicația „MY iMOW®"
- Interfață: Bluetooth® Low Energy
- Protocol și port: proprietar prin GATT

Sincronizarea orei
- Interfață: rețea radio (WLAN), conexiune de telefonie mobilă
- Protocol și port: NTP prin TCP/UDP (123)

Rezoluția numelor de domenii și a adreselor
- Interfață: rețea radio (WLAN), conexiune de telefonie mobilă
- Protocol și port: DNS prin TCP/UDP (53)

Actualizare OTA, verificarea stării online a robotului de tuns gazonul, comunicarea cu platforma IoT STIHL
- Interfață: rețea radio (WLAN), conexiune de telefonie mobilă
- Protocol și port: HTTP/HTTPS prin TCP (80/443)

Date despre senzori

Receptor date de poziție/senzor GNSS
- Date de localizare (lungime, lățime, înălțime)

17.2 Lame
- Număr lame: 3

[28] În condiții ideale (puține obstacole, geometrie simplă, precum și rampe mici în grădină, creștere moderată a gazonului)

17.3 Acumulator STIHL AAI

Acumulatorul este montat în robotul de tuns gazonul și poate fi demontat numai de către un distribuitor STIHL.
– Tehnologie de acumulatoare: Litiu-ion
– Tensiune: 36 V
– Capacitatea în Ah: vezi plăcuța de identificare
– Conținutul de energie în Wh: vezi plăcuța de identificare
– Greutatea în kg: a se vedea plăcuța de identificare

17.4 Stație de andocare și sursă de alimentare

Stație de andocare
– Clasa de protecție: III
– Tip de protecție: IPX5
– Greutate: 4,0 kg
– Fir de delimitare și fir de referință
  – Tensiune: 42 V c.c.
  – Gamă de frecvențe: 1,4 kHZ până la 20 kHz

Sursă de alimentare
– Modele care depind de piață:
  – DM210E-420A
  – DM210E-420AS
  – DM210K-420A
  – DM210S-420A
– Greutate: 2,0 kg
– Tensiune nominală: a se vedea plăcuța de identificare
– Frecvență: a se vedea plăcuța de identificare
– Puterea nominală: a se vedea plăcuța de identificare
– Curent de încărcare: a se vedea plăcuța de identificare
– Clasa de protecție: II
– Tip de protecție: IP 67

17.5 Cabluri prelungitoare

Când se folosește un cablu prelungitor, firele sale trebuie să aibă minim următoarele secțiuni transversale, în funcție de tensiune și de lungimea cablului:

Dacă tensiunea nominală de pe plăcuța de identificare este între 220 V și 240 V:
– Lungimea cablului până la 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
– Lungimea cablului 20 m până la 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Dacă tensiunea nominală de pe plăcuța de identificare este între 100 V și 127 V:
– Lungimea cablului până la 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
– Lungimea cablului 10 m până la 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

17.6 Limite de temperatură

AVERTISMENT

- Acumulatorul din robotul de tuns gazonul nu este protejat împotriva tuturor influențelor mediului. Dacă acumulatorul este expus la anumite influențe ale mediului, acesta se poate aprinde sau exploda. Risc de rănire gravă a persoanelor și de pagube materiale.
  - ► Nu încărcați acumulatorul la temperaturi sub + 5 °C sau peste + 40 °C.
  - ► Nu utilizați robotul de tuns gazonul la temperaturi sub + 5 °C sau peste + 40 °C.
  - ► Nu utilizați stația de andocare și sursa de alimentare la temperaturi sub + 5 °C sau peste + 40 °C.
  - ► Nu depozitați robotul de tuns gazonul la temperaturi sub 0 °C sau peste + 40 °C.
  - ► Nu depozitați stația de andocare și sursa de alimentare la temperaturi sub - 20 °C sau peste + 60 °C.

17.7 Intervale de temperatură recomandate

Pentru o capacitate optimă a acumulatorului montat în robotul de tuns gazonul, stația de andocare și sursa de alimentare trebuie să respecte următoarele intervale de temperatură:
– Încărcare: + 5 °C până la + 40 °C
– Utilizare: + 5 °C până la + 40 °C
– Depozitare robot de tuns gazonul: +0 °C până la + 40 °C
– Depozitare stație de andocare și sursă de alimentare: - 20 °C până la + 60 °C

Dacă acumulatorul este încărcat, utilizat ori depozitat la temperaturi în afara intervalului de temperaturi recomandat, capacitatea acestuia poate fi redusă.

17.8 Nivelurile de zgomot

Valoarea K pentru nivelul de putere acustică este 2 dB(A).
– Nivelul de putere sonoră măsurat conform 2000/14 CE: 59 dB(A).
– Nivelul de putere sonoră garantat conform 2000/14 CE: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH este Regulamentul european referitor la înregistrarea, evaluarea și autorizarea substanțelor chimice.

Informații referitoare la conformarea Regulamentului REACH sunt date la www.stihl.com/reach .

18 Piese de schimb și accesorii

18.1 Piese de schimb și accesorii

STIHL Aceste simboluri identifică piesele de schimb originale STIHL și accesoriile originale STIHL.

STIHL recomandă folosirea pieselor de schimb originale STIHL și a accesoriilor originale STIHL.

Piesele de schimb și accesoriile altor producători nu pot fi evaluate de STIHL referitor la fiabilitate, siguranță și potrivire în pofida monitorizării continue a pieței, iar STIHL nu poate recomanda utilizarea acestora.

Piesele de schimb și accesoriile originale STIHL se pot procura de la un distribuitor STIHL.

19 Scoaterea din funcțiune și eliminarea

19.1 Scoaterea robotului de tuns gazonul din funcțiune

Robotul de tuns gazonul este conectat la contul personal STIHL, la terminalele mobile și la rețelele wireless private (WLAN). Din motive de siguranță, toate conexiunile trebuie deconectate și datele cu caracter personal trebuie șterse înainte ca robotul de tuns gazonul să fie eliminat ca deșeu, vândut sau împrumutat.

- Resetați robotul de tuns gazonul la setările din fabrică prin intermediul aplicației „MY iMOW®. În acest proces, parolele și dispozitivele conectate sunt șterse.
- Eliminați robotul de tuns gazonul din contul de utilizator prin intermediul aplicației „MY iMOW®.

19.2 Eliminarea robotului de tuns gazonul

Informațiile referitoare la eliminare pot fi obținute din partea administrației locale sau din partea unui distribuitor STIHL.

O eliminare necorespunzătoare poate dăuna sănătății și mediului.

Robotul de tuns gazonul are încorporat un acumulator, care trebuie eliminat separat.

- Solicitați eliminarea robotului de tuns gazonul la un distribuitor STIHL.
  Distribuitorul STIHL elimină acumulatorul încorporat separat de robotul de tuns gazonul.
- Produsele STIHL și ambalajul acestora trebuie livrate pentru reciclare la un centru de colectare adecvat, conform prevederilor locale.
- Nu eliminați împreună cu gunoiul menajer.

20 Declarație de conformitate EU

20.1 Robot de tuns gazonul STIHL iMOW® 7.0 PRO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Germania

declară pe propria răspundere că
– Model constructiv: robot de tuns gazonul
– Marca: STIHL
– Tip: iMOW® 7.0 PRO
– Identificator de serie: IA01

și
– Model constructiv: stație de andocare
– Marca: STIHL
– Tip: stație de andocare
– Identificator de serie: IA01

este conform cu cerințele Directivelor relevante 2006/42/CE 2011/65/UE, 2006/66/CE, 2014/53/UE și a fost creat și produs în conformitate cu versiunile diverselor standarde aplicabile la respectivele date de producție:
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Organismul notificat implicat: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, a verificat conformitatea în conformitate cu anexa III modulul B din Directiva 2014/53/UE și a emis următorul certificat de examinare UE de tip: 40055521.

Documentele tehnice sunt păstrate de Departamentul de autorizare produse al ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Anul de producție, țara producătoare și numărul de utilaj sunt specificate pe robotul de tuns gazonul.

Waiblingen, 16.02.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

reprezentat de

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

21 Declarația de conformitate UKCA

21.1 Robot de tuns gazonul STIHL iMOW® 7.0 PRO

UK CA

ANDREAS STIHL AG & Co. KG
Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Germania

declară pe propria răspundere că
– Model constructiv: robot de tuns gazonul
– Marca: STIHL
– Tip: iMOW® 7.0 PRO
– Identificator de serie: IA01

și
– Model constructiv: stație de andocare
– Marca: STIHL
– Tip: stație de andocare
– Identificator de serie: IA01

este conform cu cerințele Regulamentelor UK The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 relevante și a fost creat și produs în conformitate cu versiunile următoarelor standarde aplicabile la respectivele date de producție: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Perioada pentru actualizările de securitate este de 24 de luni.

Documentele tehnice sunt păstrate de ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

Anul de producție, țara producătoare și numărul de utilaj sunt specificate pe robotul de tuns gazonul.

Waiblingen, 29.04.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

reprezentat de

Robert Olma, Vice President, Regulatory Affairs & Global Governmental Relations

22 Adrese

www.stihl.com

23 Software Open Source

23.1 Software Open Source

Acest produs conține software cu sursă deschisă protejat prin drepturi de autor care a fost publicat de autorii respectivi în anumite condiții de licență, cum ar fi „GNU General Public License“ (GPL), GNU Lesser General Public License“ (LGPL), „Apache License“ sau licențe similare. În cazul în care în aceste instrucțiuni de utilizare există note de rezervare a drepturilor de autor, condiții de utilizare sau termeni de licență care intră în conflict cu orice licență cu sursă deschisă, acestea nu se aplică. Utilizarea și distribuirea softwareului cu sursă deschisă inclus este supusă exclusiv licenței cu sursă deschisă respective. În măsura în care licența aplicabilă vă oferă dreptul la codul sursă al acestui software și / sau la alte date suplimentare, le puteți obține de la noi pentru o perioadă de trei ani de la ultima noastră livrare a produsului și, în cazul în care termenii

licenței o cer, atâta timp cât oferim asistență pentru clienți pentru produs. Pentru a primi de la noi codul sursă complet corespunzător, puteți trimite o cerere la următoarea adresă, indicând numele produsului, numărul de serie și versiunea de software coreespunzătoare: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Ne rezervăm dreptul de a vă percepe costul suportului de date și costurile de expediere. Găsiți mai multe informații pe următorul site web: open-source.stihl.com

www.stihl.com

0458-036-9801-A