



# Robomow®

Manuale per l'uso e la sicurezza

MODELLI RL



---

Tutto quello che serve sapere su Robomow si trova in questo manuale.

Le istruzioni sono semplici e di facile applicazione.

Il manuale deve essere usato per:

1. Robomow RL2000
2. Robomow RL555 e Robomow RL855

La maggior parte delle istruzioni che si trovano in questo manuale valgono per TUTTI i modelli.

Alcune delle parti sono invece destinate a determinati modelli o a configurazioni specifiche.

---

## Paragrafi per modelli specifici



Tutte le informazioni che si trovano a fianco della linea marginale **“RL2000 Solo”** si riferiscono solo a Robomow RL2000. Se il vostro Robomow NON è RL2000, **saltate** alla fine della linea marginale.

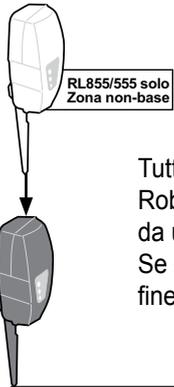
---



Tutte le informazioni che si trovano a fianco della linea marginale **“RL555 RL855 Solo”** si riferiscono solo a Robomow RL555 o RL855.

Se il vostro Robomow NON è RL555 o RL855, **saltate** alla fine della linea marginale.

---



Tutte le informazioni che si trovano a fianco della linea marginale **“RL855/555 Solo. Zona non-base”** si riferiscono sia a Robomow RL555/RL855 che a Robomow RL2000, quando usati in zone del prato controllate da un interruttore perimetrale (non controllate dalla stazione base).

Se state usando Robomow RL2000 in una zona controllata dalla stazione base, **saltate** alla fine della linea marginale.

---

( Nessun simbolo a sinistra )

Tutte le informazioni che non sono evidenziate da un simbolo speciale riguardano **TUTTI** i modelli Robomow.

---

## Breve testo che riguarda un determinato modello

Il breve testo vicino al simbolo riguarda solo Robomow RL2000.

Il breve testo vicino al simbolo riguarda solo Robomow RL555 o RL855.

---

## Dichiarazione di conformità alle norme EU

### Casa produttrice: F. Robotics Acquisitions Ltd.

Hatzabar St., Industrial Zone  
P.O.Box 1412 Pardesiya,  
42815 Israel

### Prodotti coperti da questa dichiarazione

Tagliaerba automatico modello RL2000 funzionante a batteria da 24 Volt (con stazione base)

Tagliaerba automatico modello RL855/555 funzionante a batteria da 24 Volt (con interruttore perimetrale)

**F. Robotics Acquisitions Ltd.** dichiara a propria esclusiva responsabilità che i prodotti su identificati sono conformi con i requisiti di protezione delle disposizioni EMC e con gli elementi principali degli obiettivi della sicurezza dei regolamenti che riguardano la strumentazione a basso voltaggio, e che sono state applicate le norme seguenti:

#### - EMC

EN 55014-1:2006 & EN 55014-2:1997 + A1:2001 (Robomow)

EN 55024:98 + A1:2001 + A2:2003 + EN 55022:1998 + A1:2000 + A2:2003 (Stazione di ricarica)

#### - Sicurezza elettrica

BS EN 60335-1:2002 \*AMD1 15172, 2002 \*AMD2 15626, 2005 \*AMD4 15051,

2004 \*AMD5 15536, 2005 \*AMD6 16671, 2007

BS EN 50338: 2006 AMD1 16778, 2006

#### - Direttive che riguardano il macchinario,

Direttiva 2006/42/EC

Sicurezza del macchinario – Valutazione dei rischi secondo ISO 14121-1/2

#### - Regolamenti che riguardano il rumore

To BS EN ISO 3744: 1995 e \*ISO 11094: 1991. Con riferimento alle disposizioni sul rumore all'esterno 2000/14/

EC: Rettificate dalla direttiva 2005/88/EC e relativa corrigenda tabella 1. Articolo 12: Codice Test dell'Allegato III Parte B Oggetto 32.

#### Livello acustico

Intensità misurata di livello acustico: LwA =76,6 dB

garantiti di intensità di livello acustico: LwA = 80dB

#### - EMF

BS EN 50366: 2003 AMD1 16426, 2006

Ente competente EMC	Tutti gli altri enti competenti per le direttive
QualiTech 30, Hasivim Street P.O. Box 3083 Petah Tikva 49130 Israel	SGS UNITED KINGDOM LIMITED Rossmore Business Park ELLESMERE PORT CH65 3EN South Wirral Cheshire United Kingdom

La documentazione tecnica e gestita dal Sig. Dedy Gur, Direttore QA.Indirizzo: Hatzabar St., Industrial Zone P.O.Box 1412 Pardesiya, 42815 Israel. e Mr. Lennert Van der Pols Friendly Robotics BV. Indirizzo: Expeditieweg 4-6 Andelst 6673 DV, Olanda

Dichiaro con il presente documento che il prodotto di cui sopra è conforme ai requisiti come su specificato.

Shai Abramson – Senior VP R&D



F. Robotics Acquisitions Ltd.

1 Ottobre 2010

# Robomow®



I prodotti sono fabbricati dalla ditta F. Robotics Acquisitions (Friendly Robotics).

**CE** Approvato CE.

© Friendly Robotics, 2010-A. Tutti i diritti riservati. Nessuna parte di questo documento può essere fotocopiata, riprodotta, trasmessa elettronicamente o tradotta senza preventivo consenso scritto della ditta Friendly Robotics.

Il prodotto, le caratteristiche del prodotto e questo documento possono subire modifiche senza preavviso. Tutti gli altri marchi sono proprietà dei rispettivi proprietari.

**Benvenuti nel mondo della robotica domestica con Robomow della ditta Friendly Robotics!**

Molte grazie per aver acquistato il nostro prodotto. Sappiamo che grazie all'uso di Robomow per tagliare l'erba del vostro prato fruirete di maggior tempo libero. Quando predisposto ed usato in modo adeguato, Robomow funzionerà con sicurezza ed efficienza sul vostro prato assicurando un taglio d'erba qualitativo eguagliato solo da poche macchine tosaerba di altro tipo. Sarete gradevolmente sorpresi dall'aspetto del vostro prato e, soprattutto, dal fatto che chi l'ha preparato per voi è Robomow.

## IMPORTANTE!

Le pagine che seguono contengono istruzioni importanti di sicurezza e di funzionamento. Siete invitati a leggere e seguire tutte le istruzioni contenute in questo manuale. Leggete e rivedete con cura tutte le istruzioni, gli avvisi e gli ammonimenti di sicurezza contenuti in questo manuale. La mancata lettura ed osservanza di queste istruzioni, avvisi ed ammonimenti di usare cautela può causare gravi lesioni o decesso di persone e animali domestici o danni ai beni personali.

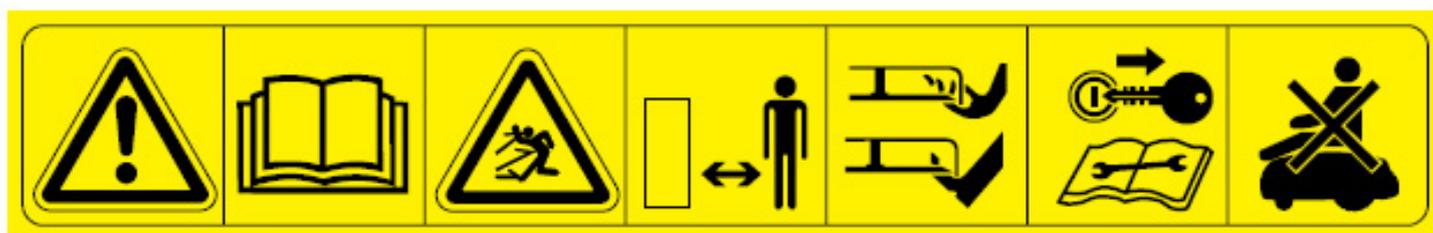
## Definizioni delle targhette ammonitrici applicate

Si tratta dei simboli applicati su Robomow®; leggeteli attentamente prima di mettere in funzione il Robomow®.

**PERICOLO! Lame affilate ruotanti. Tenere a distanza mani e piedi. Rischio di gravi lesioni. Attenzione – Non toccare le lame ruotanti**



**ATTENZIONE! Rimuovere il gruppo batterie prima di sollevare il robot tagliaerba per qualsiasi motivo.**



1

2

3

4

5

6

7

1. Simbolo di un avviso di prudenza – **AVVISO** – l'uso di questa macchina comporta pericolo. Usate le dovute precauzioni di messa in opera e seguite tutte le disposizioni di sicurezza e gli avvisi di prudenza.
2. Leggete il manuale per l'uso – **Leggete le istruzioni per l'uso prima di mettere in funzione il robot tagliaerba**
3. Pericolo di oggetti lanciati o volanti - **esposizione di tutto il corpo, adottare le precauzioni del caso.**
4. Mantenete una distanza di sicurezza quando la macchina è in funzione **Tenete persone, e bambini in particolare, animali domestici e spettatori al di fuori dell'area in cui Robomow sta operando.**
5. Recisione di dita delle mani e dei piedi - Lame tagliaerba ruotanti **Rischio di lesioni dovute alle lame taglienti che girano. Tenete mani e piedi a distanza e non tentate di sollevare Robomow da quest'area.**
6. Estrae il dispositivo di disattivazione prima di occuparvi di Robomow® o di sollevarlo. **Estraete il gruppo batterie prima di occuparvi di Robomow® o di sollevarlo.**
7. **Non mettetevi a cavalcioni su Robomow®.**



**Non gettate Robomow® o qualsiasi sua parte nei rifiuti generici urbani – ma nella raccolta differenziata dei rifiuti.**

**ATTENZIONE !**



**Questo simbolo evidenziatore sarà incontrato molte volte sulle pagine di questo manuale. Esso ha il compito di evidenziare un messaggio importante di avviso o ammonizione. Prestate attenzione particolare ai paragrafi così evidenziati ed assicuratevi di aver compreso perfettamente il messaggio prima di procedere.**

## Avvisi e precauzioni di sicurezza

### Uso

1. **Leggete questo Manuale per l'Uso e Sicurezza** con attenzione per familiarizzare con i comandi e l'uso corretto di Robomow® prima di mettere lo stesso in funzione.
2. Non consentite mai a bambini ed a persone che non sono a conoscenza di queste istruzioni di mettere in funzione Robomow®.
3. Non tagliare l'erba vicino a persone, specialmente se si tratta di bambini o animali domestici.
4. È caldamente raccomandato usare il dispositivo facoltativo *SICUREZZA BIMBO* o *ANTIFURTO* (con codice 4 PIN) allo scopo di prevenire la messa in funzione da parte di bambini o adulti che non sono a conoscenza degli accorgimenti di funzionamento sicuro della macchina.
5. **Non lasciare mai Robomow® in funzione senza supervisione.**
6. L'addetto o l'utente è responsabile per incidenti o per pericoli nei confronti di terzi o delle loro proprietà.
7. Usate dei guanti ed una protezione per gli occhi mentre installate il cavo perimetrale ed allestite i picchetti/pioli del cavo. Fissare tutti i picchetti in modo sicuro, al fine di evitare scosse elettriche.
8. Assicuratevi di allestire ed impostare il filo perimetrale secondo le istruzioni.
9. Ispezionate periodicamente l'area in cui Robomow® taglia l'erba, ed eliminate sassi, rami, fili, ossa ed altri oggetti. Gli oggetti, se colpiti dalla lama, possono essere catapultati e provocare gravi lesioni alle persone.
10. In caso di vibrazioni anormali, arrestate il robot tagliaerba, smontate il gruppo batterie ed ispezionate visualmente per rivelare eventuali danni alle lame o al pianale del robot tagliaerba. Sostituite le lame consumate o danneggiate per ripristinare il bilanciamento. Se le vibrazioni continuano, rivolgetevi al Servizio d'Assistenza Tecnica.
11. Tenete le mani ed i piedi a distanza dalla lama tagliente e dalle altre parti in movimento.
12. **Smontate sempre il gruppo batterie prima di sollevare il tosaerba** o di cominciare qualsiasi regolazione. Non toccate le lame prima che si siano arrestate completamente.
13. Non tentate mai di eseguire operazioni di manutenzione o regolazione del robot tagliaerba quando questo è in funzione.
14. Quando impostate la data e l'ora d'avvio automatico, non lasciate che la macchina si metta in funzione senza sorveglianza se sapete che possono esserci bambini, animali ed altre persone presenti sul prato.
15. Non usate Robomow® per alcuno scopo che non sia quello a cui esso è destinato.
16. Non mettete in funzione Robomow® se un qualsiasi componente o dispositivo di sicurezza è danneggiato o fuori uso.
17. Non consentite mai a nessuno di sedere o cavalcare sul tosaerba.
18. **Attenzione!** Se è previsto un temporale, staccare il cavo perimetrale dalla stazione base o dall'interruttore perimetrale e la spina dell'alimentatore elettrico 230V/120V dalla presa di rete.
19. Tenete tutte le protezioni, gli schermi, i dispositivi di sicurezza, i sensori al loro posto. Riparare o sostituire parti danneggiate, compresi gli avvisi applicati. Non mettete in funzione Robomow® se una qualsiasi parte è danneggiata o usurata.
20. Non sollevare mai o trasportare la macchina quando i motori della stessa sono in funzione.
21. **Trasporto** - Per spostare la macchina in modo sicuro nell'area o dall'area di lavoro:
  1. Fate attenzione nel sollevare Robomow®, è pesante! Prima di sollevarlo, smontate sempre il gruppo batterie.
  2. Usate comandi manuali per guidarlo da un posto all'altro.
  3. In caso di dislivello o gradini, smontate il gruppo batterie dal robot tagliaerba e trasportate il tagliaerba usando l'impugnatura di trasporto (Come illustrato in Introduzione - 8).

### Uso del comando manuale

22. Tagliate l'erba solo alla luce diurna o con una buona illuminazione notturna, ed evitate il funzionamento sull'erba bagnata;
23. Non mettete in funzione Robomow® usando il comando manuale a piedi nudi o indossando sandali aperti. Indossare sempre idonee calzature da lavoro e pantaloni lunghi;
24. Accertatevi sempre che il cammino sui pendii sia sicuro;
25. Usate molta attenzione nel capovolgere verso di voi la macchina;
26. Accendete sempre il motore secondo le istruzioni mantenendovi a dovuta distanza dalle **lame**;
27. Non tagliare l'erba su pendii a pendenza superiore a 15 gradi o dove non è possibile camminare con sicurezza;

### Manutenzione

28. **Smontare sempre il gruppo batterie** da Robomow® nei casi seguenti: prima di sbloccare/ verificare/ pulire/ eseguire la manutenzione di Robomow® o di sostituire le lame.
29. **Smontare sempre il gruppo batterie** da Robomow® dopo aver scoperto un oggetto estraneo o quando Robomow® inizia a vibrare in modo anormale.

30. Utilizzare robusti guanti da lavoro per ispezionare o mantenere le lame.
31. Non aprire o incrinare il gruppo batterie. L'elettrolito contenuto è corrosivo e può causare danni agli occhi e alla pelle.
32. Per motivi di sicurezza, sostituire le parti usurate o danneggiate;
33. Usate solo la strumentazione e gli accessori originali. Non sono autorizzate modifiche al progetto originale di Robomow®. Tutte le modifiche apportate sono a vostro rischio esclusivo.
34. Verificate che le batterie siano cariche usando il dispositivo di ricarica idoneo raccomandato dalla casa produttrice. Un uso scorretto può causare scosse elettriche, surriscaldamento o perdita di liquidi corrosivi dalla batteria;
35. La manutenzione/ l'assistenza a Robomow® devono avvenire secondo le istruzioni della casa produttrice;
36. Inserendo il gruppo batterie o il fusibile nel robot può essere generata una scintilla. È quindi proibito eseguire queste operazioni in prossimità di materiali infiammabili. È anche proibito usare spray o ogni altro materiale detergente per pulire contatti elettronici, a causa del rischio di incendio inserendo il gruppo batterie o il fusibile.

### **Al termine dell'uso del prodotto**

37. Il Robomow® ed i suoi accessori devono essere smaltiti separatamente alla fine del loro ciclo di vita, evitando di gettare il materiale elettrico ed elettronico dove non possono essere recuperati per il riciclaggio, il trattamento e il recupero di materiali elettrici ed elettronici, allo scopo di preservare, proteggere e migliorare la qualità dell'ambiente, proteggere la salute umana ed utilizzare le risorse naturali prudentemente e razionalmente.
38. Non smaltire il Robomow® o altri accessori (incluso l'alimentatore, la stazione di ricarica e l'interruttore perimetrale) nei rifiuti generici – devono essere raccolti separatamente.
39. Chiedete al vostro importatore/rivenditore informazioni su come smaltire i vari componenti.
40. Non gettare il gruppo batterie nel fuoco e o nel bidone dei rifiuti domestici. Le batterie devono essere raccolte, riciclate, o smaltite secondo le disposizioni ecologiche.

## **Dispositivi di sicurezza Robomow®**

### **1. Sicurezza bimbo / Salvaguardia**

Questo menu offre le funzioni di sicurezza che hanno lo scopo di prevenire la messa in funzione da parte di bambini o adulti che non sono a conoscenza degli accorgimenti di funzionamento sicuro della macchina.

### **2. Sensore sollevamento**

Questo sensore si trova sulla parte anteriore della macchina. Nel caso in cui il tagliaerba sia sollevato dalla sua posizione normale sul terreno durante la rotazione delle lame, le lame si arrestano immediatamente (< 1 secondo).

### **3. Ammortizzatori dotati di sensore**

Gli ammortizzatori anteriori e posteriori sono dotati di contatti attivati quando il tagliaerba urta un oggetto solido fisso. Quando il sensore degli ammortizzatori è attivato, il tagliaerba arresta la rotazione delle lame ed inverte la marcia allontanandosi dall'ostacolo.

### **4. Interruttore d'emergenza**

Il pulsante STOP si trova sul comando manuale. Premendo in qualsiasi momento questo pulsante, si arresta immediatamente sia il movimento del tagliaerba che la rotazione delle lame.

### **5. Comando in due fasi in presenza dell'operatore**

In modalità manuale, è necessaria l'azione sincronizzata a due dita per avviare le lame del tagliaerba. Una volta messo il funzione il tagliaerba, il pulsante deve restare premuto per continuare la rotazione della lama. Dopo aver rilasciato il pulsante, la procedura del doppio controllo per la messa in funzione deve essere ripetuta.

### **6. Batterie a tenuta ermetica**

Le batterie che attivano Robomow® sono a perfetta tenuta e non vi saranno perdite di alcun fluido, in qualsiasi posizione.

### **7. Interruttore e cavo perimetrale**

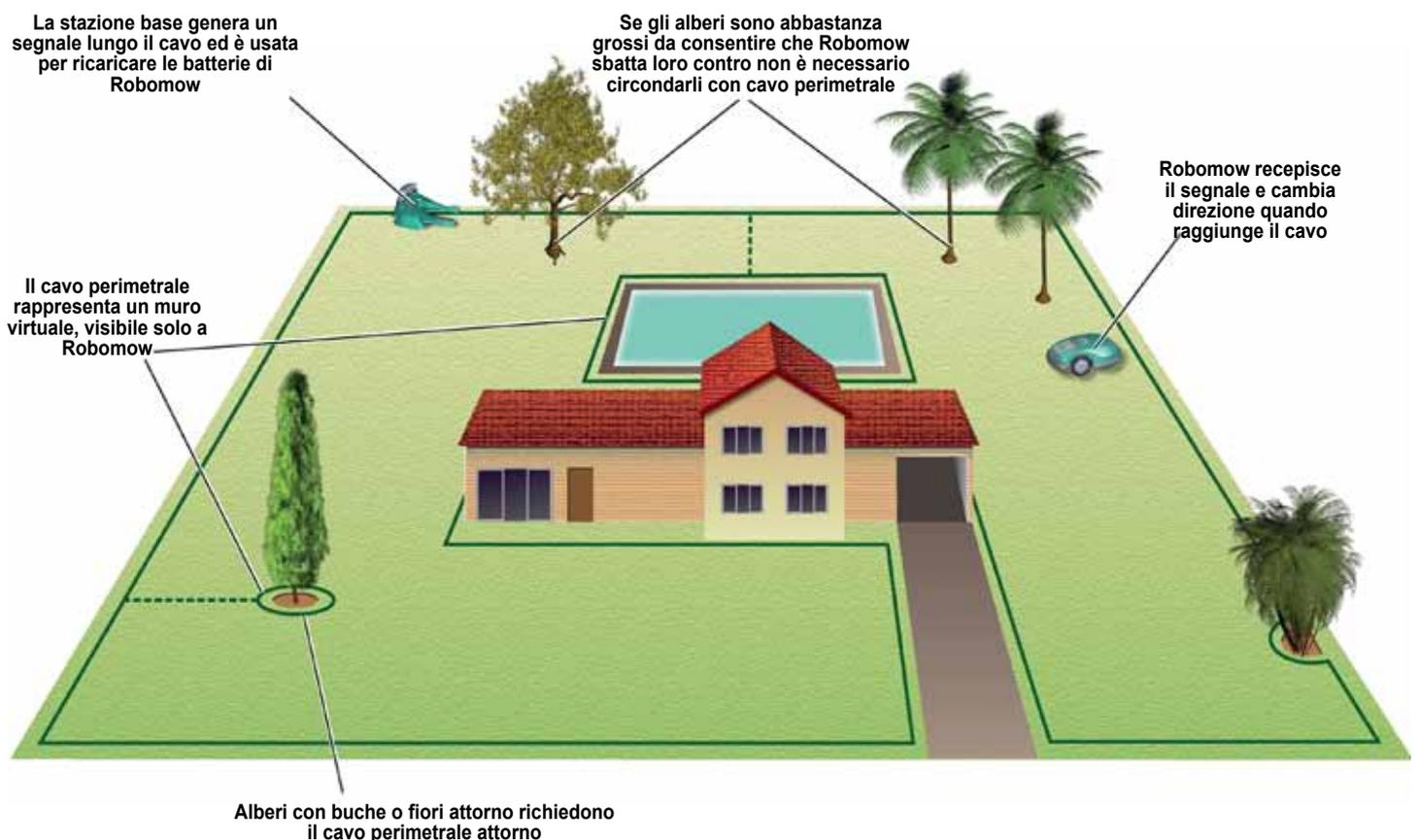
Robomow® non può funzionare senza un cavo perimetrale installato ed attivato tramite la stazione base o l'interruttore perimetrale. Nel caso in cui l'interruttore perimetrale sia disattivato o guasto, Robomow® si arresta e cessa di funzionare.

### **8. Avviso di avvio automatico**

Quando l'avvio del tagliaerba sulla stazione base è programmato automaticamente a una certa ora, 5 minuti prima dell'avvio viene emesso un segnale acustico e la spia di funzionamento si accende. Si tratta dell'avviso di liberare ed ispezionare l'area interessata.

## Come funziona

- È necessaria un'installazione da eseguire una sola volta, prima della messa in funzione di Robomow®; un cavetto, denominato cavo perimetrale, deve essere installato attorno ai confini del prato ed attorno a ogni area nella quale il robot tagliaerba non deve entrare.
- I pioli forniti con Robomow® sono impiegati per fissare e far aderire il cavo perimetrale al terreno, sotto il livello dell'erba; il cavo sarà nascosto molto presto al crescere dell'erba e non sarà più visibile.
- La stazione base viene lasciata lungo il percorso del cavo perimetrale ed ha due funzioni principali:
  - Generare un debole segnale elettrico lungo il filo perimetrale (a tensione molto bassa);
  - Ricaricare le batterie di Robomow®.
- Dopo aver completato l'installazione permanente del cavo attorno al prato comprendente la stazione base, impostate il programma settimanale e dimenticate di dover eseguire il taglio dell'erba per l'intera stagione!
- Robomow® lascerà la stazione base nel giorno e nell'ora programmati nel programma settimanale automatico; taglierà l'erba del prato e ritornerà alla stazione base per ricaricare le batterie ed essere pronto per la prossima operazione.
- Quando Robomow® lascia la stazione base avvia automaticamente il segnale emesso dalla stazione base stessa; il segnale crea una parete virtuale, visibile solo a Robomow®, mantenendo Robomow® all'interno dei confini del prato ed impedendogli di entrare nelle aree dove voi non volete che entri.



**Robomow®**  
**Lui taglia. Non tu!**

## Cosa c'è nella confezione



1 **Robomow®**

2 **Gruppo batterie**

3 **Cavo perimetrale**  
Usato per creare la parete virtuale di Robomow.

4 **Picchetti** - Servono a fissare il cavo al terreno.

5 **Stazione base** assemblata.

6 **Coperchio della stazione base**  
Usato per la ricarica del gruppo batterie di Robomow e per attivare il cavo perimetrale.

7 **Base** - Usata per dirigere Robomow verso i contatti di ricarica.

8 **Recinto del posto di ricarica**  
Usato per evitare che Robomow si arrampichi sulla stazione base durante il suo funzionamento.

9 **Supporti per ruote sulla stazione base**  
Usate per supporto delle ruote di trazione di Robomow in ingresso ed uscita dalla stazione base.

10 **Viti x2**  
Usate per fissare alla stazione base i supporti per le ruote.

11 **Prolunga** (15 metri di cavo per bassa tensione)

12 **Alimentatore** per uso interno

13 **Pioli della stazione base**- Servono a fissare la stazione base al terreno.

14 **Manuale per l'uso e la sicurezza**

15 **DVD** - Video di impostazione e funzionamento.

16 **RoboRuler**  
Usato per impostare la corretta distanza del cavo perimetrale dal bordo del prato.

17 **Morsetti per fili**  
Usati per collegare conduttori tra loro (secondo la necessità).

18 **Morsetto di correngamento**  
Usato per collegare il circuito completo del cavo perimetrale all'interruttore perimetrale / stazione base.

19 **Viti x2**  
Usate per fissare il coperchio alla base della stazione base.

20 **Supporto per l'alimentatore** (+ viti e tasselli) Usati per installare sulla parete l'alimentatore.

21 **Interruttore perimetrale**

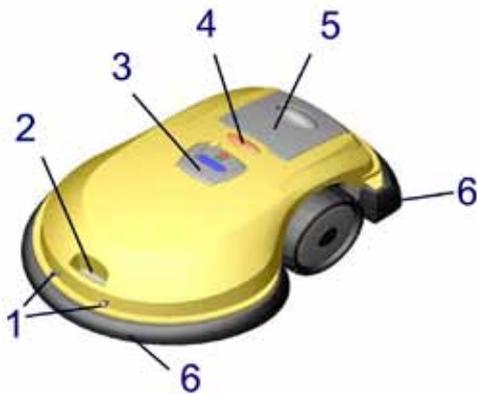
22 **Paletto dell'interruttore perimetrale** - Usato per installare l'interruttore perimetrale in posizione verticale.

23 **Alimentatore per l'interruttore perimetrale** - Usato per alimentare l'interruttore perimetrale. Le batterie sono disponibili quali accessori

24 **Alimentatore**  
(per la ricarica di Robomow)

## Nome delle parti

### Robomow®



1. Piedini dei contatti di ricarica
2. Impugnatura di trasporto
3. Comando manuale
4. Luce di funzionamento
5. Gruppo batterie
6. Respingenti con sensori sensibili al tocco

### Pannello del comando manuale



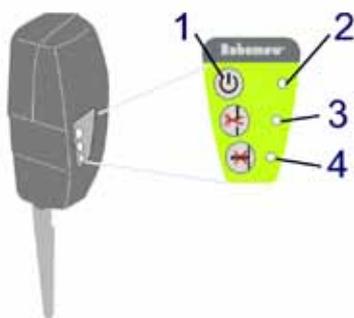
1. Pulsante di attivazione manuale della lama
2. Controllo della velocità di guida manuale – veloce/lenta
3. Pulsante di navigazione
4. Pulsante GO
5. Frecche di scorrimento per la scelta dei menu
6. Pulsante di arresto
7. Pulsante cancella/annulla
8. Quadrante LCD:

### Stazione base



1. Coperchio
2. Base
3. Picchetti (x5)
4. Supporto delle ruote di trazione
5. Viti (x2)
6. Recinzione
7. Viti (x2)

### Interruttore perimetrale (stazione)



1. Pulsante ON/OFF
2. La spia lampeggiante indica che il sistema è attivato
3. Indica che un conduttore è staccato/rotto
4. Indica scarso accoppiamento dei cavi perimetrali o del cavo, che è troppo lungo

<b>Capitolo 1</b>	<b>Programmazione.....</b>	<b>1-1</b>
1.1	Determinate l'ubicazione della stazione base .....	1-1
1.2	Programmazione del tracciato del cavo perimetrale.....	1-2
<b>Capitolo 2</b>	<b>Impostazione della stazione base e del cavo perimetrale .....</b>	<b>2-1</b>
2.1	Installazione del filo perimetrale .....	2-1
2.2	Casi speciali di installazione del cavo perimetrale .....	2-3
2.3	Fissaggio del cavo perimetrale al terreno.....	2-5
2.4	Ritorno alla stazione base – Conclusione dell'installazione del cavo perimetrale...	2-6
2.5	Assemblaggio della stazione base .....	2-6
2.6	Posa della stazione base .....	2-9
2.7	Prova d'installazione della stazione base .....	2-10
2.8	Installazione delle zone non controllate dalla stazione base.....	2-10
2.9	Opzioni di installazione dell'interruttore perimetrale:.....	2-11
2.10	Posa del cavo perimetrale .....	2-11
2.11	Perfezionamento e verifica dell'installazione .....	2-11
2.12	Sulla posizione dell'interruttore perimetrale: .....	2-12
<b>Capitolo 3</b>	<b>Preparazione del Robomow .....</b>	<b>3-1</b>
3.1	Inserzione del fusibile del gruppo batterie .....	3-1
3.2	Impostazione della stazione e della prima calibratura d'avvio .....	3-1
3.3	Impostazione dell'altezza di taglio e della distanza dal terreno.....	3-2
3.4	Prova della posizione della stazione base e del cavo perimetrale .....	3-4
3.5	Prova della posizione del cavo perimetrale per il taglio dell'erba sui bordi .....	3-4
<b>Capitolo 4</b>	<b>Il processo di taglio dell'erba – funzionamento automatico e manuale ..</b>	<b>4-1</b>
4.1	Per maggior sicurezza: .....	4-1
4.2	Guida di Robomow – istruzioni generali .....	4-1
4.3	Partenza.....	4-1
4.4	Ritorno alla stazione base .....	4-2
4.5	Attivazione dell'interruttore perimetrale (per la zona che non è sotto il controllo della stazione base) .....	4-2
4.6	Posa di Robomow sul prato. ....	4-2
4.7	Taglio dell'erba sui bordi (zona senza stazione base) .....	4-4
4.8	Scasione (nel taglio dell'erba).....	4-4
4.9	Per omettere il taglio dell'erba sui bordi .....	4-4
4.10	Termine del taglio dell'erba (zona senza stazione base) .....	4-5
4.11	Funzionamento in manuale .....	4-6

<b>Capitolo 5</b>	<b>Impostazione del programma settimanale (solo per RL2000) .....</b>	<b>5-1</b>
5.1	Impostazione del programma settimanale di taglio dell'erba .....	5-1
5.2	Impostazione dell'ora corrente.....	5-2
5.3	Revoca di un giorno attivo .....	5-2
5.4	Visualizzazione del programma settimanale.....	5-3
<b>Capitolo 6</b>	<b>Ricarica .....</b>	<b>6-1</b>
6.1	Ricarica sulla stazione base .....	6-1
6.2	Ricarica del gruppo batterie tramite una presa di corrente interna .....	6-2
6.3	Gestione dell'alimentazione ed avvisi di ricarica .....	6-2
6.4	Deposito stagionale .....	6-3
<b>Capitolo 7</b>	<b>Impostazione di Robomow ed uso delle funzioni avanzate.....</b>	<b>7-1</b>
7.1	Opzioni d'uso manuale .....	7-1
7.2	Impostazioni.....	7-1
7.3	Informazioni .....	7-7
7.4	Opzioni di posteggio (solo stazione base).....	7-7
<b>Capitolo 8</b>	<b>Eliminazione dei guasti .....</b>	<b>8-1</b>
8.1	Testo dei messaggi di errore.....	8-1
8.2	Messaggi .....	8-1
8.3	Altri problemi .....	8-5
<b>Capitolo 9</b>	<b>Specifiche .....</b>	<b>9-1</b>
<b>Capitolo 10</b>	<b>Manutenzione e deposito .....</b>	<b>10-1</b>
10.1	Piano di manutenzione raccomandato.....	10-1
10.2	Manutenzione del robot tagliaerba .....	10-1
10.3	Manutenzione delle lame .....	10-2
10.4	Manutenzione delle cassa esterna.....	10-2
10.5	Manutenzione del gruppo batterie .....	10-3
10.6	Eliminazione del gruppo batterie usato .....	10-3
10.7	Accoppiamento del filo perimetrale.....	10-3
10.8	Manutenzione dell'area della stazione base .....	10-4
10.9	Deposito invernale ❄.....	10-4
<b>Capitolo 11</b>	<b>Accessori.....</b>	<b>11-1</b>
<b>Capitolo 12</b>	<b>Suggerimenti per la manutenzione del prato .....</b>	<b>12-1</b>
<b>Certificato di garanzia</b>		

# Capitolo 1 Programmazione

RL2000  
Solo

## 1.1 Determinate l'ubicazione della stazione base

La stazione base di Robomow si trova in un punto lungo il tracciato del cavo perimetrale. Infatti è lì che il circuito del cavo perimetrale inizia e termina. La stazione base ha due compiti principali:

- Generazione di un debole segnale elettrico lungo il filo perimetrale (a tensione molto bassa), che serve quale "parete invisibile" determinando i confini per il lavoro di Robomow.
- Ricarica delle batterie di Robomow.

Dopo aver completato l'installazione permanente del cavo perimetrale e della stazione base, viene impostato il programma settimanale. Così Robomow eseguirà il taglio dell'erba durante tutta la stagione!

Robomow lascia la stazione base nel giorno ed ora stabiliti dal programma settimanale automatico. Esegue il taglio dell'erba e fa ritorno alla stazione base per la ricarica.

Prima però decidete dove sarà ubicata la stazione base...

■ All'interno dell'area del prato, lungo il bordo esterno.

Oppure:

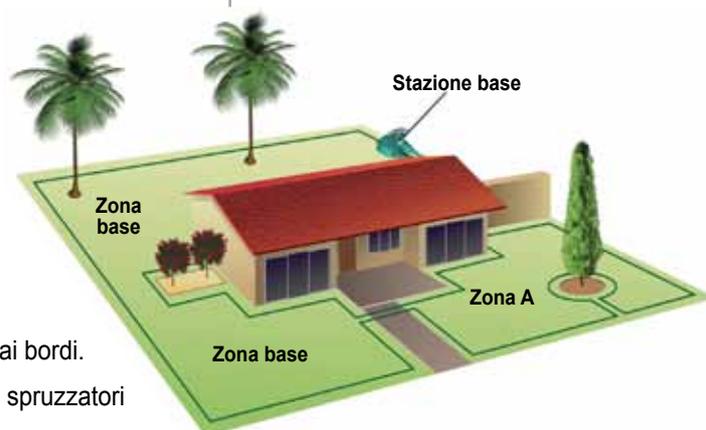
■ Al di fuori dell'area del prato

### 1.1.1 Considerate i seguenti aspetti per scelta dell'ubicazione migliore:

- Se il prato è suddiviso in più zone, scegliete una posizione nell'ambito dell'area o del campo più esteso.
- Fate sì che la stazione base sia invisibile dalla strada.
- Preferite un punto ombreggiato.  
Ciò può prolungare la durata delle batterie
- Scegliete una zona relativamente piana.
- NON installate la stazione base su un pendio.
- Posizionate la stazione base almeno ad 1 metro dai bordi.
- Sistemate la stazione base a debita distanza dagli spruzzatori dell'impianto d'irrigazione.

L'acqua e la pioggia non danneggiano Robomow. Per la massima protezione è tuttavia consigliabile una certa distanza dagli spruzzatori.

Opzione A - Impostazione interna  
(All'interno del prato lungo il bordo esterno)



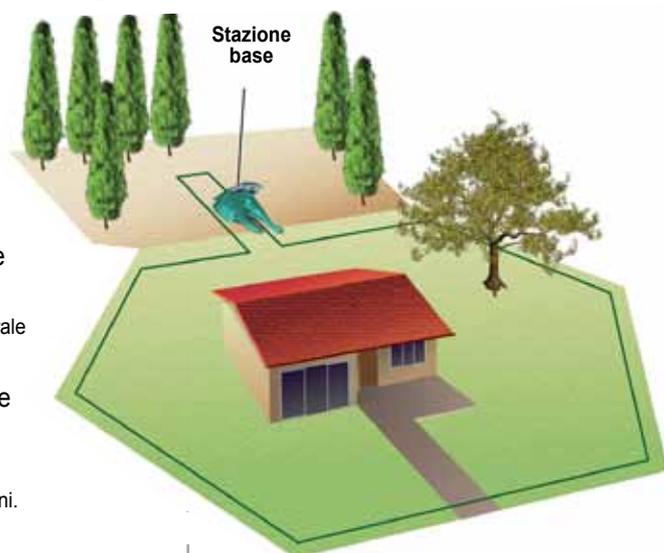
### 1.1.2 Se la stazione base deve essere collocata all'esterno del prato

L'installazione esterna della stazione base consente che questa sia posata all'esterno dell'area del prato, in prossimità del bordo.

Considerate i seguenti aspetti per la scelta della migliore ubicazione **esterna**:

- Scegliete un punto vicino al bordo del prato.
- Il passaggio tra il prato e la stazione base deve essere agevole, senza dislivelli.  
Questo consente a Robomow di seguire il cavo perimetrale scorrevolmente verso la sua stazione base.
- La superficie dell'area esterna deve essere dura (come un marciapiede, terra solida). Non deve trattarsi di sabbia o ghiaia.  
Questo per prevenire che Robomow scivoli o si impantani.

Opzione B - Impostazione esterna  
(Al di fuori dell'area del prato)

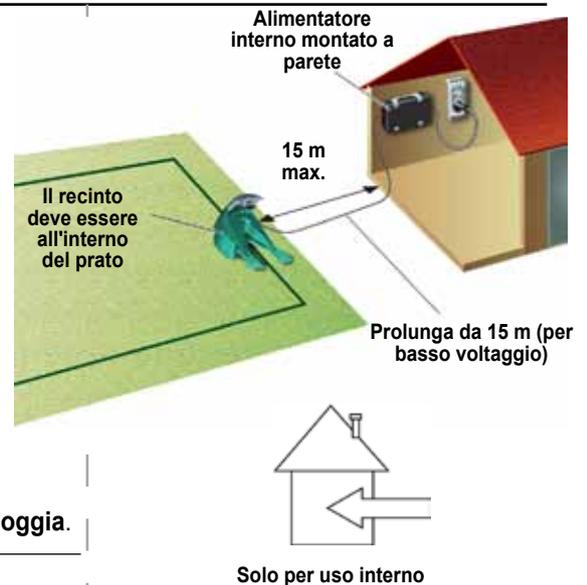


RL2000  
Solo**1.1.3 Determinate la posizione dell'alimentatore**

- La stazione base dovrebbe essere sufficientemente vicina (15 m) a una presa elettrica fissa (230V / 120 V). L'unità alimentatore interna vi sarà collegata.
- Il cavo d'alimentazione di Robomow da 15 m a bassa tensione si collega all'alimentatore. La lunghezza del filo a bassa tensione NON deve essere modificata.
- Selezionate la posizione idonea dell'alimentatore:

**L'alimentatore è adatto solo all'uso interno. Scegliete un punto riparato, asciutto e ben ventilato.**

**NON deve essere esposto direttamente ai raggi solari o alla pioggia.**



RL2000

**1.2 Programmazione del tracciato del cavo perimetrale**

Il cavo perimetrale funziona da "parete invisibile" per Robomow. Definisce infatti i confini delle zone di prato e circonda aree specifiche in cui non volete che Robomow entri.

Il cavo perimetrale è fissato al terreno con dei minuscoli pioli, forniti con Robomow. Poco dopo la sua installazione, il cavo diventa invisibile sotto la nuova erba che cresce.

Appena Robomow si avvia, si attiva il segnale che corre lungo tutto il cavo perimetrale. Il segnale mantiene Robomow all'interno delle sue zone di lavoro ed al di fuori dalle aree che sono state pre-delimitate.

**1.2.1 Il vostro prato è un'area singola continua?**

Se le aree erbose sono contigue, Robomow taglierà l'erba in tutte le zone, seguendo il cavo perimetrale come lo avete installato attorno al prato.

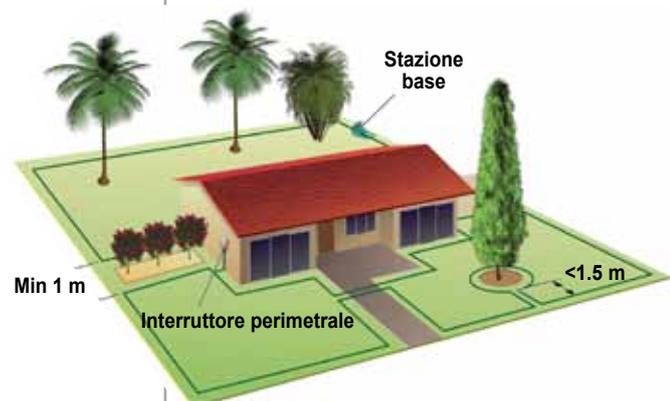
**1.2.2 Il vostro prato è composto da più di una zona?**

Se le aree del vostro prato sono separate da recinti, marciapiedi o altri elementi, potete impostare Robomow per il funzionamento in più di una zona. Potete creare zone separate in alcuni possibili modi:

- Potete usare un cavo perimetrale o una stazione base **RL2000**: Collegate tutte le zone assieme in un lungo circuito del cavo perimetrale. Il cavo perimetrale può essere lungo anche 500 metri in un solo circuito

Oppure:

- Potete impostare **sua** la stazione base **RL2000** che il cavo perimetrale: Collegate una o più zone alla stazione base. In aggiunta, collegate altre zone all'interruttore perimetrale disponibile quale accessorio del robot RL2000. L'interruttore perimetrale può essere spostato da una zona all'altra. Per passare da una zona all'altra, Robomow sarà guidato o portato sulla posizione idonea.



### 1.2.3 Dovrà Robomow passare attraverso uno stretto passaggio per spostarsi tra due zone collegate?

Il passaggio fa parte del prato che mette in collegamento due zone più larghe. La larghezza del passaggio determina come deve essere impostato.

Se il passaggio...	Impostazione:
È <b>delimitato da parete</b> (recinto, edificio, ecc) e la sua larghezza supera 2,00 m OPPURE Il bordo del passaggio è <b>un'area aperta</b> e la sua larghezza supera 1,70 m	Va applicata l'impostazione regolare, poiché Robomow può passare da un'area all'altra per tagliarne l'erba. (Come descritto nel paragrafo 2.1.2).
Se è <b>delimitato da parete</b> (recinto, edificio, ecc) e la sua larghezza va da 1,5 a 2,00 m OPPURE il bordo del passaggio è <b>un'area aperta</b> e la sua larghezza va da 1,10 m e 1,70 m	va impostato quale "Passaggio ristretto": Robomow si sposterà lungo il passaggio, ma NON lo attraverserà durante il taglio dell'erba in ciascuna delle aree. (Con riferimento al paragrafo 2.2.2).
se è <b>delimitato da parete</b> (recinto, edificio, ecc) e la sua larghezza è inferiore a 1,5 m OPPURE il bordo del passaggio è <b>un'area aperta</b> e la sua larghezza è inferiore 1,1 m	Il passaggio è troppo stretto.  Impostate le aree quali due zone separate.

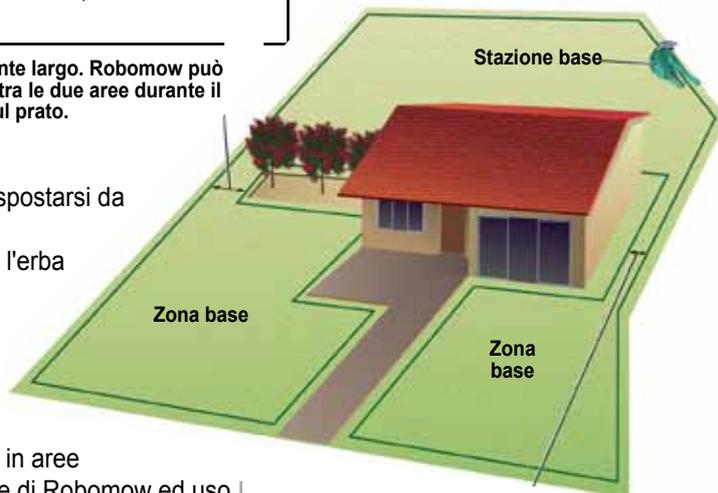
**Passaggio sufficientemente largo. Robomow può efficientemente navigare tra le due aree durante il lavoro sul prato.**

Si vuole che Robomow usi il passaggio ristretto per spostarsi da una zona all'altra.

Ma non si vuole che attraversi il passaggio tagliando l'erba in ciascuna delle zone.

Fate riferimento al Capitolo 2, impostazione della stazione base e del cavo perimetrale

**Nota:** I passaggi ristretti richiedono l'impostazione speciale di punti d'entrata per iniziare a tagliare erba in aree adiacenti (fate riferimento al Capitolo 7, Impostazione di Robomow ed uso delle caratteristiche avanzate)



**Passaggio ristretto: Robomow si sposterà lungo il passaggio, ma NON lo attraverserà durante il taglio dell'erba in ciascuna delle aree.**

### 1.2.4 Vi sono ostacoli lungo il tracciato di lavoro di Robomow? (Impostazione delle "Isole Perimetrali")

- Ostacoli quali aiole, stagni o alberi possono essere evitati da Robomow dopo averli definiti "isole perimetrali".

Le isole perimetrali sono aree demarcate del prato, nelle quali Robomow non deve entrare.

- Gli ostacoli verticali, relativamente rigidi ed alti più di 15 cm, quali alberi, piloni telefonici o elettrici, NON richiedono demarcazioni. Robomow si sposta se urta questi ostacoli. Tuttavia, per un funzionamento scorrevole e silenzioso, potete preferire la creazione di isole perimetrali attorno a certi oggetti che si trovano sull'area di lavoro.
- Se gli ostacoli si trovano su aree raggruppate vicine meno di 1,5 m una dall'altra, devono essere demarcati come una singola isola perimetrale continua.



## Capitolo 2 Installazione della stazione base e del cavo perimetrale

### Si raccomanda, prima dell'avvio:

Durante l'installazione, inserite pioli nel terreno. Per rendere questo compito più facile, si raccomanda di tagliare l'erba e bagnare il terreno prima di iniziare.

### Preparazione

Verificate che tutte le parti che servono all'installazione siano a portata di mano (fate riferimento a 'Cosa c'è nella confezione' nell'introduzione).

In aggiunta, ci sarà bisogno dei seguenti utensili:



RL2000 Solo

## 2.1 Installazione del cavo perimetrale

Prima di cominciare l'installazione, dovete aver programmato il percorso del cavo perimetrale e la posizione della stazione base [RL2000].

La posa del cavo perimetrale per l'impostazione interna della stazione base è differente dall'impostazione esterna.



### 2.1.1 Punto di partenza: Il cavo perimetrale in area della stazione base.

- [RL2000] Posate la stazione base, secondo il vostro programma, con il suo recinto rivolto verso l'interno del prato.  
Estrarre dal sacchetto di plastica l'attacco con relativo cavo.



NON estrarre la matassa di cavo dal sacchetto di plastica. Il sacchetto di plastica funge da distributore di cavo.

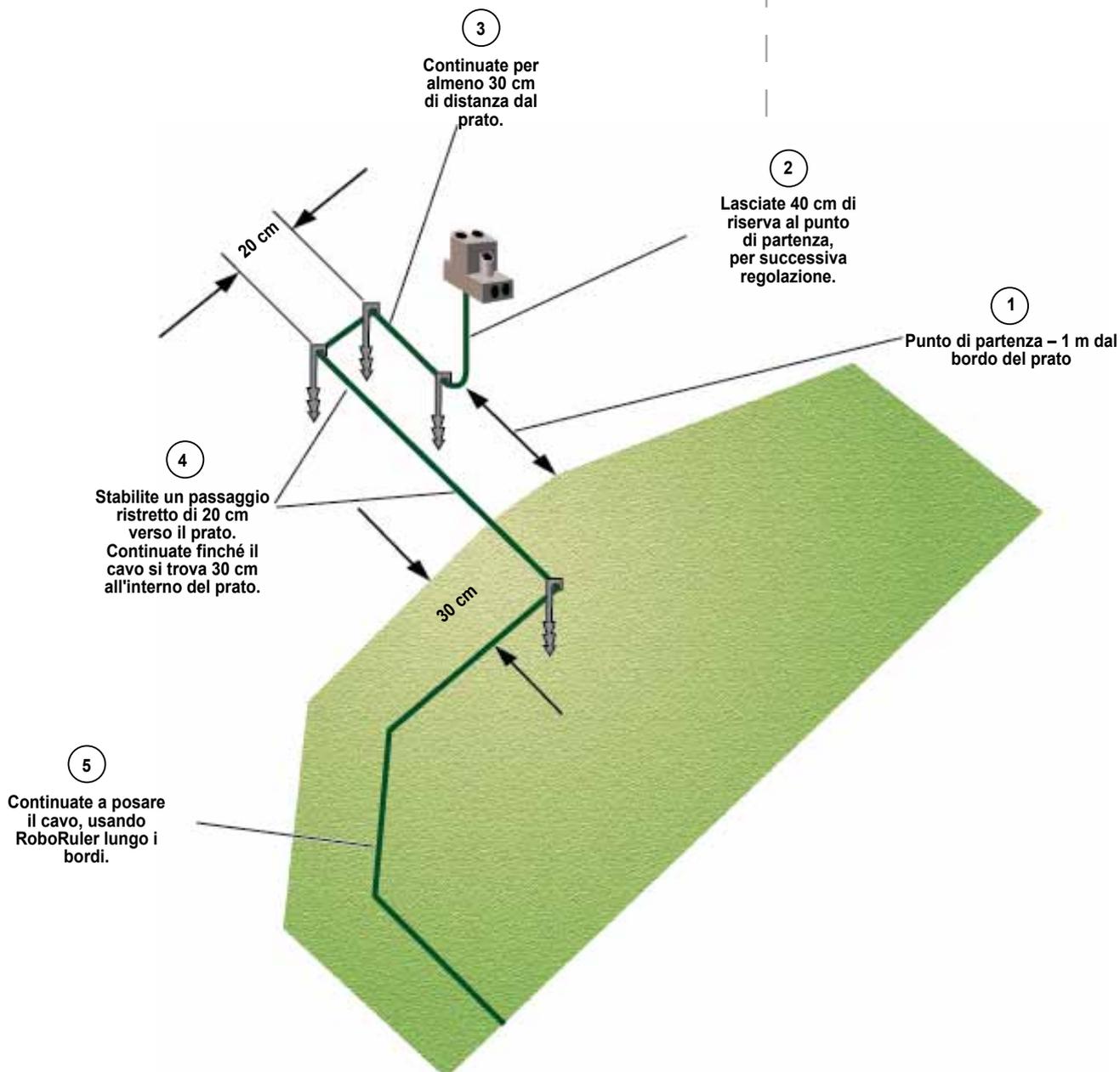
- Se l'impostazione della stazione base è interna (all'interno del prato)
  - ◆ Assicurate l'inizio del cavo al terreno, là dove la stazione base sarà posizionata.
  - ◆ Estraiete 30 cm di cavo e lasciatelo allentato sulla posizione della stazione base. In seguito, alla fine dell'installazione, questa parte di cavo chiuderà il circuito del cavo perimetrale.
  - ◆ Iniziate a dipanare il cavo in direzione antioraria.
  - ◆ Continuate ad estrarre il cavo perimetrale dal sacchetto di plastica, posandolo allentato camminando lungo il bordo del prato.



RL2000  
Solo

○ Se l'impostazione della stazione base è esterna (all'esterno del prato)

- ◆ Assicurate l'inizio del cavo al terreno alla distanza di 1 m.
- ◆ Estraiete 40 cm di cavo e lasciatelo allentato sulla posizione della stazione base. Questo serve a consentire la regolazione successiva della stazione base.
- ◆ Iniziate la posa del cavo in direzione antioraria dall'area esterna della stazione base.
  - Continuate a posare il cavo per almeno 30 cm di distanza dal prato.
  - Stabilite un passaggio ristretto largo 20 cm, in direzione del prato, finché il cavo si trova all'interno del prato di 30 cm.
- ◆ Continuate ad estrarre il cavo perimetrale dal sacchetto di plastica, posandolo allentato camminando lungo il bordo del prato.



RL2000



### 2.1.2 Posa del cavo perimetrale

- Il cavo perimetrale è fissato al terreno con dei minuscoli pioli, forniti con Robomow. Inserite pioli ogni pochi metri e sugli angoli. In questa fase preliminare installate un numero minimo di pioli. In un secondo momento aggiungerete tutti i pioli necessari, dopo aver verificato l'idoneità del tracciato.
- Continuate a posare il cavo, secondo il programma. Estratelo gradualmente dal distributore e posatelo allentato spostandovi in senso antiorario.
- Dopo aver srotolato sezioni di cavo, prima di installare i pioli, usate il RoboRuler per determinare la distanza del cavo dal bordo del prato o dagli ostacoli.

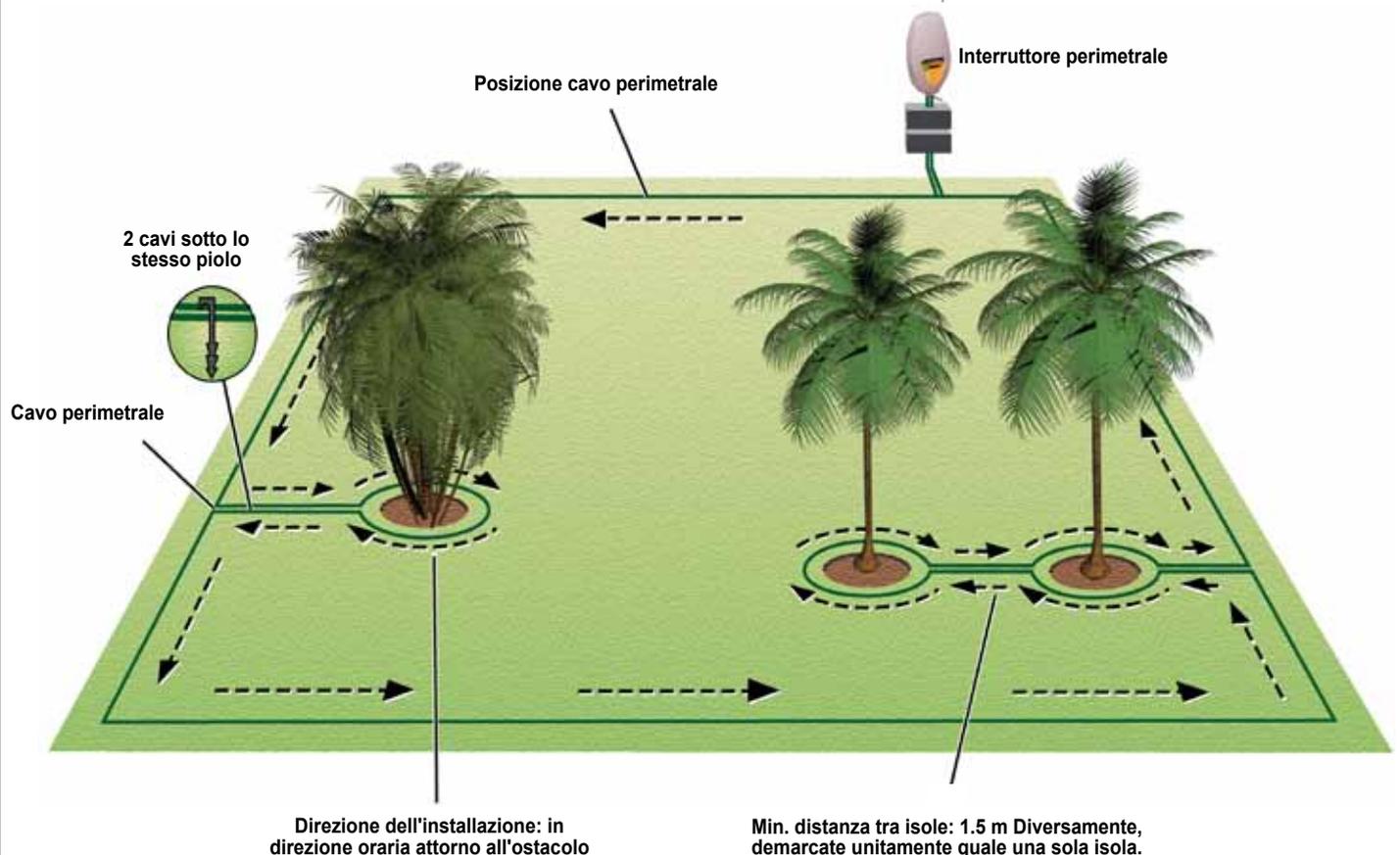
Se c'è un'area esterna adiacente al prato...	Distanza del bordo dal cavo
È libera da ostacoli. Si trova in basso rispetto al prato (OPPURE circa allo stesso livello). (ad esempio un marciapiede a livello, un'aiola)	Breve distanza (30 cm)
È un ostacolo Oppure è a livello superiore rispetto al cavo (ad esempio un muro, un recinto).	Lunga distanza (45 cm)



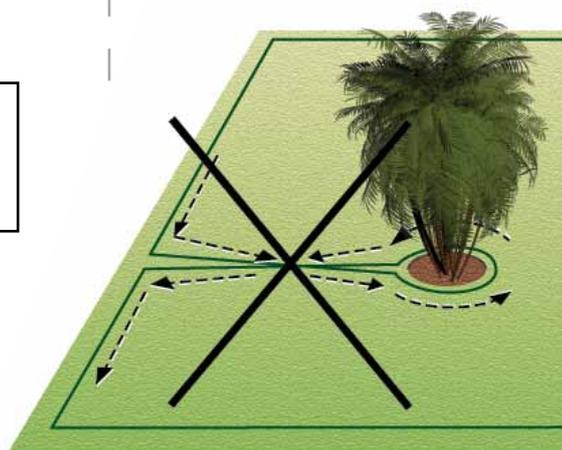
## 2.2 Casi speciali di installazione del cavo perimetrale

### 2.2.1 Isole perimetrali

Continuate a dipanare il cavo, spostandovi dal bordo verso l'ostacolo. Applicate la distanza lunga di RoboRuler per fissare il cavo attorno all'ostacolo come illustrato nel disegno (in direzione oraria).



**Attenzione!** Installando il cavo perimetrale in senso antiorario si provoca l'ingresso di Robomow nell'isola.



- Completate l'isola circoscrivere l'isola e ritornate sul punto in cui avete abbandonato il bordo del prato.
- I cavi che conducono e ritornano dall'isola devono essere paralleli ed in contatto fra loro.  
MA NON INCROCIATELI!
- Assicurate assieme i cavi, quello per l'isola e quello di ritorno da essa, con lo stesso piolo.

Il robot tagliaerba non si accorge della presenza dei due fili e taglia l'erba sopra di essi come se non esistessero.

Robomow riconosce però il singolo cavo che lo blocca attorno all'isola perimetrale e non entra nell'area circoscritta.

**Se** gli ostacoli si trovano su aree raggruppate vicine una all'altra, devono essere demarcati come una singola isola perimetrale continua.

**Se** gli ostacoli sono vicini al bordo, lasciateli al di fuori dell'area principale di lavoro.

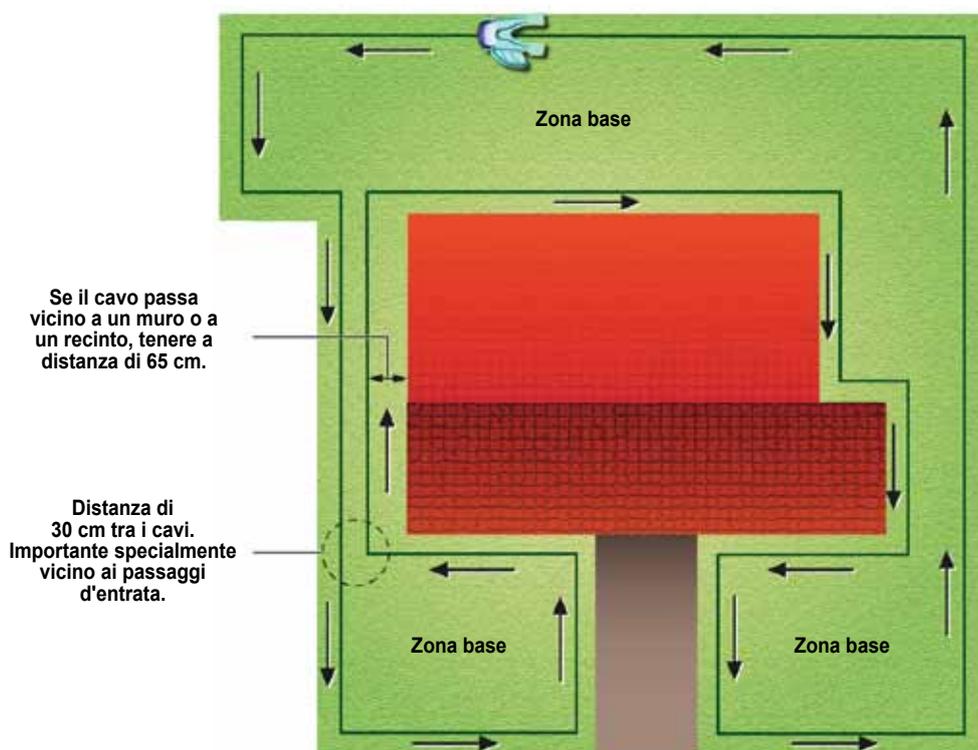
## 2.2.2 Passaggi ristretti

Un passaggio ristretto è la parte del prato che collega fra loro due zone più estese.

Seguendo il cavo perimetrale, Robomow si sposta tra le due zone. Ma non trapassa il passaggio mentre taglia l'erba in ciascuna zona.

- Installate in parallelo i due cavi lungo il passaggio a distanza fissa di 30 cm fra loro (marcata su RoboRuler).

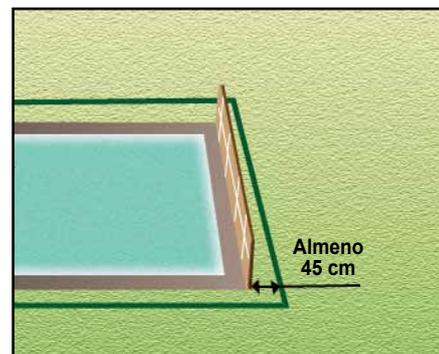
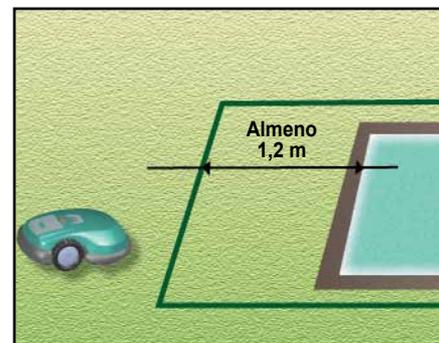
Se la distanza fra i due cavi è inferiore, le due aree devono essere impostate quali 2 zone separate.



**2.2.3 Uno stagno, una piscina o un corso d'acqua sul bordo del prato  
OPPURE:**

**Livello dell'erba più alto di almeno 70 cm rispetto all'area esterna.**

- installate il cavo perimetrale ad almeno 1,2 m di distanza dall'acqua (o dal fossato).
- Potete aggiungere una barriera o un recinto lungo il bordo del prato che confina con l'acqua, così Robomow sicuramente lo riconosce.
  - ◆ La barriera deve essere alta almeno 15 cm. Questa bloccherà Robomow, in ogni caso, dall'attraversare il cavo perimetrale ed arrivare all'acqua.
  - ◆ Se tale barriera esiste, potete installare il cavo perimetrale alla distanza lunga di 45 cm dalla barriera.



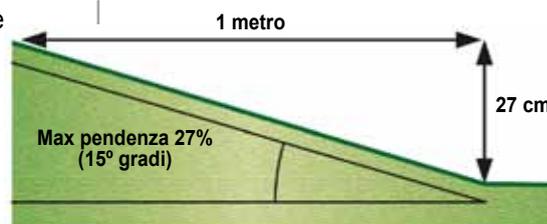
**2.2.4 Pendenze**

**Pendenza del perimetro**

- Se una pendenza è più scoscesa di 15 cm di dislivello al metro, NON posare su di essa il cavo perimetrale.
- ◆ Tuttavia, se vi è una barriera (ad esempio un recinto, un muro o una siepe) che può impedire a Robomow di slittare, il cavo perimetrale può ancora essere installato su quella pendenza.

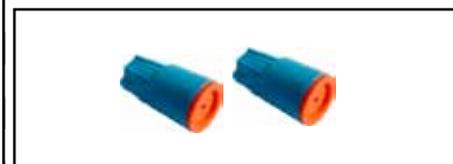
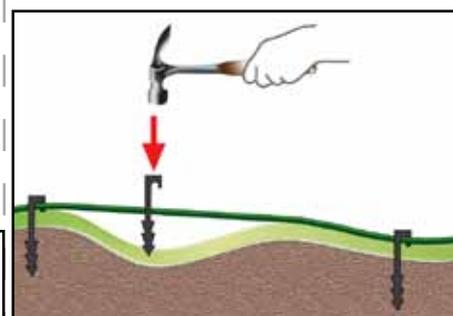
**Pendenze interne del prato**

- Robomow può tagliare erba su un prato dalla pendenza inferiore al 27% (circa 27 cm di dislivello al metro).
- Suggerimento: Se Robomow va a sgheimbescio arrampicandosi, la pendenza è troppo scoscesa. Escludete l'area troppo scoscesa dalla zona di lavoro di Robomow.



**2.3 Fissaggio del cavo perimetrale al terreno**

- Non è necessario sotterrare il filo perimetrale, ma se lo preferite, potete farlo, installando il filo a una profondità di fino a 10 cm.
- Dopo aver inserito nel terreno i pioli a martellate fino alla loro profondità di servizio, tirate il filo per tenderlo adeguatamente.



**ATTENZIONE !**

**Proteggete gli occhi!**

**Proteggete le mani!**

**Usate protezioni degli occhi adeguate ed indossate guanti da lavoro idonei quando installate i pioli con il martello. La terra dura o asciutta può causare la rottura dei pioli durante la loro inserzione nel terreno.**

**Irrorare il terreno dove i pioli devono essere installati può rendere più sicuro il vostro lavoro.**

- Inserite i pioli a distanze che mantengano il cavo steso sotto il livello dell'erba e prevengano che il cavo possa far inciampare
- Poco dopo la sua installazione, il cavo diventa invisibile sotto la nuova erba che cresce.
- Se è necessario dell'altro cavo per completare l'installazione, collegarlo usando i morsetti impermeabili per cavo forniti con Robomow. (Fate riferimento al paragrafo 10.7 – Collegamento del cavo perimetrale).

#### ❗ IMPORTANTE ❗

**Usate** solo i morsetti di collegamento forniti con Robomow.

**Né** cavi intrecciati, **né** morsetti a vite, isolati con nastro isolante possono essere un accoppiamento soddisfacente.

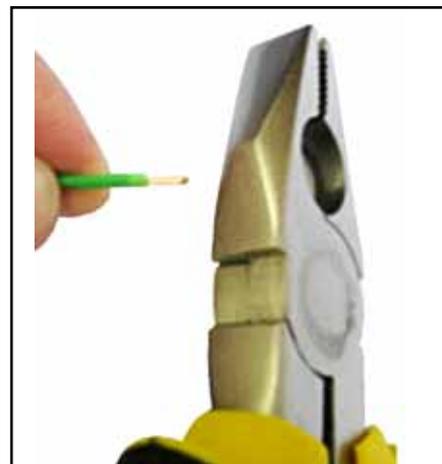
L'umidità del terreno causa l'ossidazione dei conduttori e dopo un certo tempo il risultato è l'interruzione del circuito.

RL2000  
Solo

## 2.4 Ritorno alla stazione base – Conclusione dell'installazione del cavo perimetrale

Quando il cavo perimetrale è completato e fissato al terreno, completate l'installazione collegando l'inizio e la fine del cavo perimetrale al pannello della stazione base.

- Tenete in mano le due estremità del cavo perimetrale: l'estremità da cui ha inizio il circuito è quella con il connettore attaccato.
- Tagliate l'estremità senza giunto, per ottenere due estremità della stessa lunghezza.  
Rimuovete il cavo in eccesso ed asportate 5 mm di isolante dall'estremità del cavo.
- Fissate i due cavi sul terreno usando lo stesso piolo e lasciando sufficiente cavo libero.  
Intecciate fra loro le due parti libere.
- Infilate le due estremità intrecciate del cavo nell'apertura centrale della stazione base.
- Inserite l'estremità del cavo senza connettore nel foro del connettore dell'altro cavo. Usate un piccolo cacciavite a punta piatta per serrare ed assicurare il filo nel conduttore.



RL2000  
Solo

## 2.5 Assemblaggio della stazione base

### 2.5.1 Posare ed assicurare il cavo d'alimentazione



#### Sicurezza

Evitate lesioni!

Il cavo d'alimentazione deve essere sempre fissato al terreno!

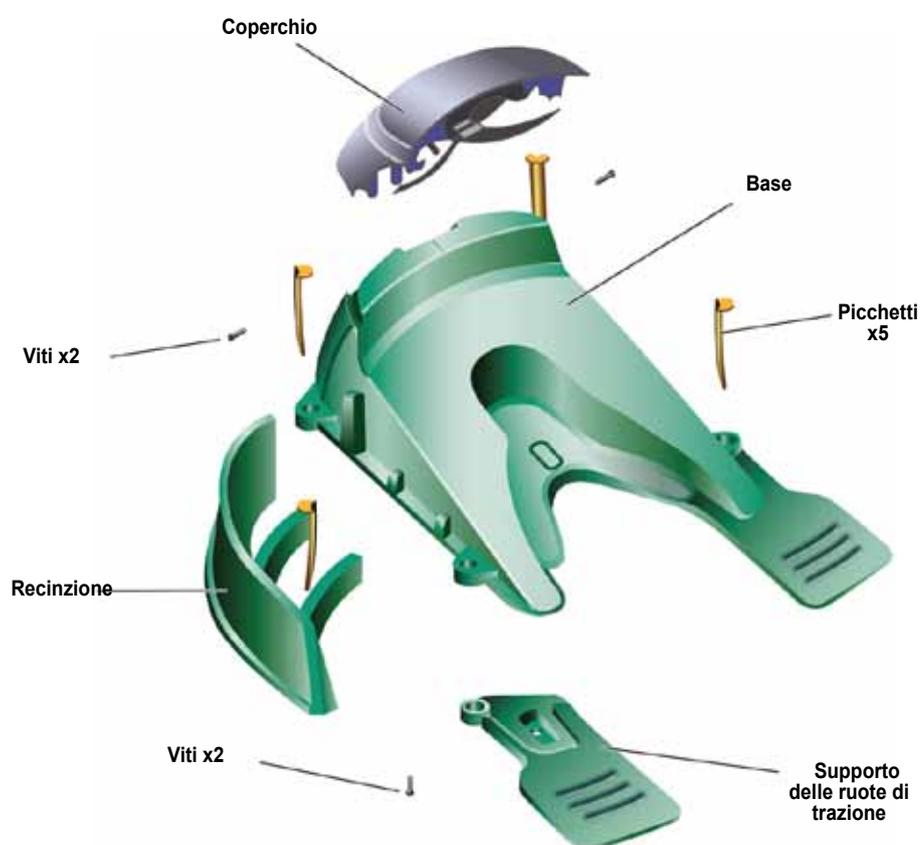
Non deve esserci il rischio d'inciampare.

Il cavo d'alimentazione deve sempre e SOLO passare su terreno soffice.

NON deve attraversare superfici dure (come marciapiedi, strade rotabili) dove non può essere fissato con sicurezza.

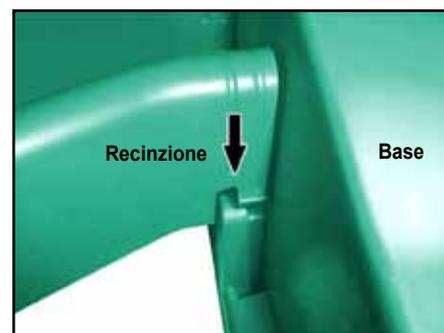


#### Assemblaggio della stazione base



#### ○ Recinto della stazione base:

Allineate le tre scanalature del recinto con i tre denti della base. Premete il recinto con fermezza sulla base finché si accoppia con uno scatto.





○ **Supporti per ruote della stazione base:**

Portate i supporti per ruote in corrispondenza della loro posizione sulla stazione base.

Spingete la base in basso fino all'attacco del supporto.

Scuoteteli leggermente ed avvitate la vite servendovi del foro praticato su ciascun supporto per ruote.

Serrate leggermente con un cacciavite con punta a croce.



○ **Coperchio e base della stazione base:**

○ Allineate i due denti della parte bassa del coperchio con le corrispondenti aperture nella sezione bassa dell parte anteriore della base.

○ Spingete con cautela i denti del coperchio nelle aperture.

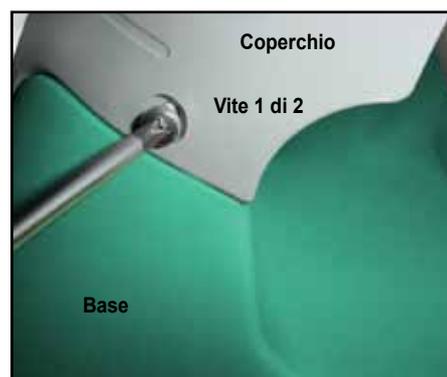
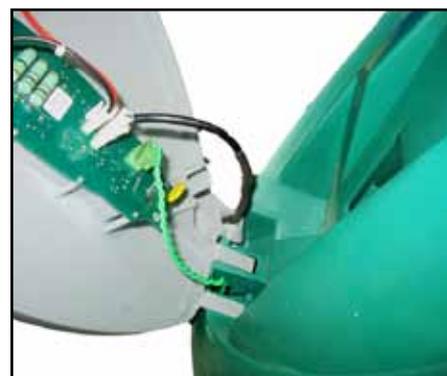
○ Allo stesso tempo, attaccate i connettori del cavo perimetrale e della prolunga al pannello della stazione base.

○ **Ruotate il coperchio verso la base.**

Verificate che il cavo d'alimentazione passa per la tacca della base.

○ Avvitate la sezione superiore del coperchio a ciascun lato della base. Usate le due viti fornite.

Serrate leggermente con un cacciavite con punta a croce.



Con cautela stendete la prolunga del cavo d'alimentazione.

Iniziate dalla stazione base ed arrivate all'alimentazione principale.

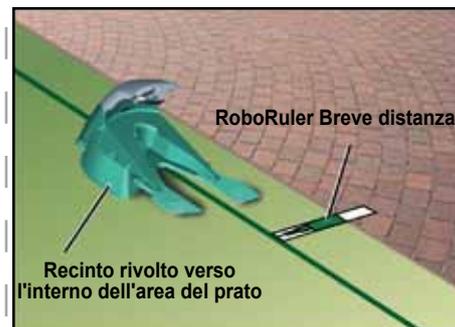
## 2.6 Posa della stazione base

Usate RoboRuler per misurare e collocare la stazione base sul cavo perimetrale.

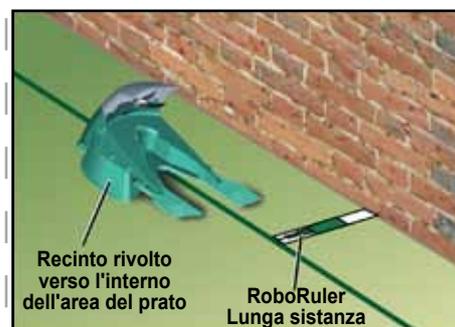
### 2.6.1 La stazione base è collocata sul prato – Installazione interna

- Usate RoboRuler per collocare la stazione base sul cavo perimetrale.
  - ◆ **Se** l'area all'esterno del perimetro è priva d'ostacoli **o se** si trova allo stesso livello d'altezza del bordo del perimetro  usate la distanza più breve di RoboRuler (30 cm)
  - ◆ **Se** l'area all'esterno del perimetro è recintata (muro, recinto) **o se** NON si trova allo stesso livello d'altezza del bordo del perimetro  usate la distanza più lunga di RoboRuler (45 cm).
- Collocate la stazione base sul bordo del prato, con il suo recinto rivolto verso il prato.

Area al di fuori del perimetro: Spianatura generica ed assenza di ostacoli.

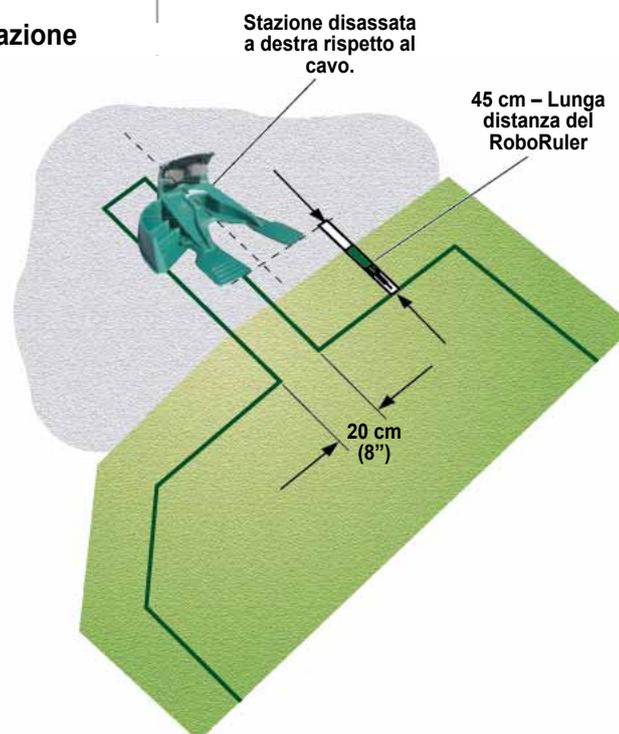


L'area all'esterno del perimetro ha un muro che ostacola.



### 2.6.2 La stazione base è collocata fuori dal prato – Installazione esterna

- Collocate la stazione base in modo che la distanza tra i supporti per le ruote motrici ed il cavo perimetrale all'interno del prato sia 45cm. Questa è la dimensione maggiore di RoboRuler.
- Collocate la stazione base disassata di 10-20 cm a destra.
  - I due cavi sono molto vicini. Questo influisce sulle letture dei due sensori del cavo. Quindi la stazione base deve essere disassata.
  - L'esatto disassamento sarà regolato in seguito durante la prova finale dell'installazione.
- Si raccomanda di collocare la stazione base almeno 30 cm prima dell'estremità del passaggio esterno.
  - Questo permette un accesso più comodo alla stazione base.
- Liberare il passaggio da ogni ostacolo. Verificate che il passaggio sia agevole, senza dislivelli, e che la superficie sia solida.





- Create un "passaggio ristretto" di cavi, che conducono dalla stazione base esterna al prato e viceversa. Le sezioni iniziale (andata) e finale (ritorno) del cavo perimetrale creano il passaggio.

## 2.7 Prova d'installazione della stazione base

- Assicurate la stazione base al suo posto: Usate un martello per affondare i 5 picchetti. Iniziate dai due picchetti posteriori affondandoli solo parzialmente nel terreno.

In seguito, dopo la prova di ricarica, possono essere necessarie alcune lievi regolazioni.

Poi martellate i 5 picchetti fino alla fine.

- Provate nel modo seguente le installazioni interne od esterne della stazione base:

- ◆ Connettete la prolunga (15 m di cavo a bassa tensione) alla presa dell'alimentatore.
- ◆ Collegate l'alimentatore elettrico a una presa normale domestica da 230 Volt CA.

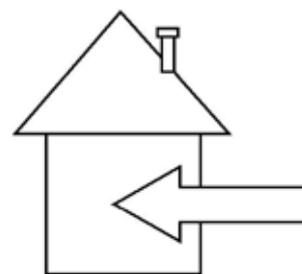
**⚠ IMPORTANTE ⚠** L'alimentatore è adatto solo all'uso interno. Deve essere fissato a una parete in un punto riparato, asciutto, ben ventilato. NON deve essere esposto ai raggi diretti del sole o alla pioggia.



La minuscola luce verde che si trova vicino al pulsante ON indica che il sistema è attivato e funziona correttamente.

Il pannello di comando contiene altri indicatori: un indicatore di ricarica ed un indicatore di "cavo perimetrale staccato / interrotto".

La stazione base è dotata di una funzione di interruzione automatica, che evita la necessità di disattivarla dopo ogni impiego. Si disattiva automaticamente quando il tagliaerba fa ritorno alla base alla fine dell'impiego.



Solo per uso interno



RL2000



## 2.8 Installazione delle zone non controllate dalla stazione base

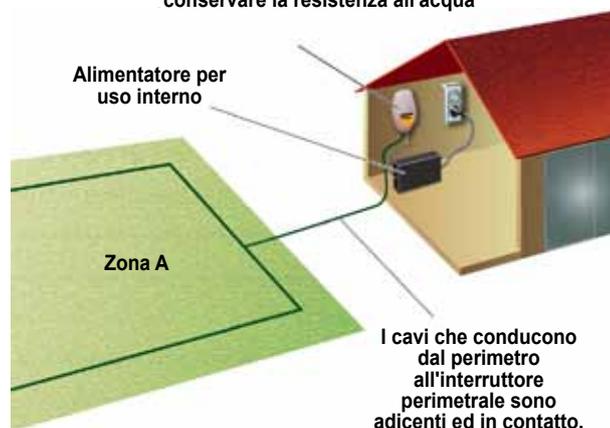
RL855/555 solo  
Zona non-base

Una zona o un'area di prato non controllate dalla stazione base, sono quelle che NON sono collegate alla stazione base.

In queste aree va installato un interruttore perimetrale. Un interruttore perimetrale viene fornito con Robomow RL555/RL855 ed è un accessorio facoltativo per Robomows RL2000.

Quando necessario, l'interruttore perimetrale può essere facilmente portato in altre zone.

L'interruttore perimetrale DEVE essere montato **verticalmente** per conservare la resistenza all'acqua



I cavi che conducono dal perimetro all'interruttore perimetrale sono adiacenti ed in contatto.



### 2.8.1 Ubicazione dell'interruttore perimetrale

Per l'installazione dell'interruttore perimetrale in posizione ottimale considerate i seguenti aspetti:

- L'interruttore perimetrale è installato all'esterno del perimetro della zona non controllata dalla stazione base.
- Selezionate un punto facilmente accessibile.
- Preferite una posizione asciutta e riparata.
- L'interruttore perimetrale deve essere montato verticalmente.
  - L'installazione verticale conserva le caratteristiche d'impermeabilità dell'interruttore perimetrale.
- L'interruttore perimetrale è dotato di un alimentatore interno. Scegliete una posizione vicina alla presa elettrica.



### 2.9 Opzioni di installazione dell'interruttore perimetrale:

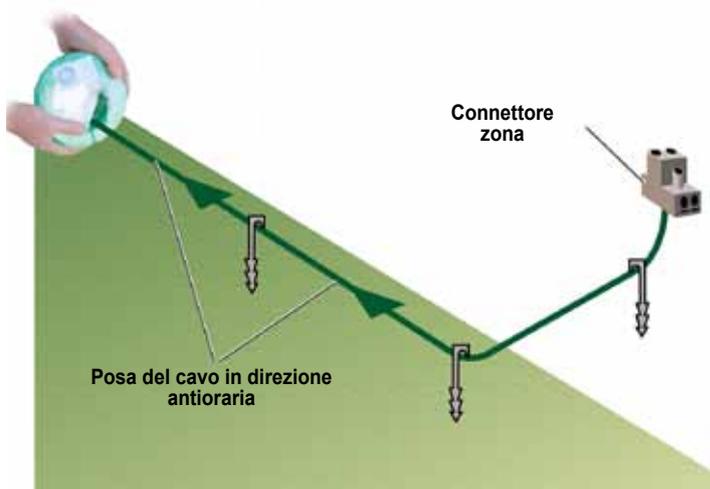
- Il connettore dell'interruttore perimetrale è facilmente montabile e smontabile. Questo permette un passaggio veloce da una zona all'altra.
- Potete usare il paletto attaccato al dorso dell'interruttore perimetrale inserendolo ed estraendolo facilmente nel terreno.
- Potete montare l'interruttore perimetrale su una superficie verticale, quale un muro o l'elemento di una struttura. Usate le tre bozze che si trovano a tergo decoperchio dell'interruttore.

### 2.10 Posa del cavo perimetrale

L'installazione del cavo perimetrale in zona controllata o non controllata da stazione base è quasi identica.

Ci sono però alcune speciali istruzioni per il collegamento dell'interruttore perimetrale al cavo perimetrale.

- Nella posizione dell'interruttore perimetrale:
  - Applicare un piolo/fissare la sezione iniziale del cavo vicino all'interruttore perimetrale.
- Posate il cavo dall'interruttore perimetrale al prato. Ricordate di lasciare del cavo di riserva all'inizio, per poter chiudere il circuito in seguito.
- Iniziate a dipanare il cavo in direzione antioraria.



## 2.11 Perfezionamento e verifica dell'installazione

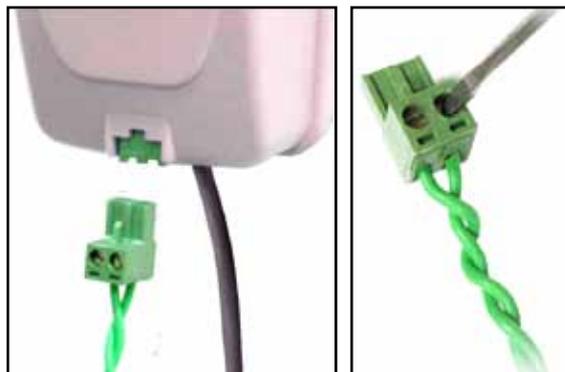
Quando il cavo perimetrale è completato e fissato al terreno, completate l'installazione collegando l'inizio e la fine del cavo perimetrale all'interruttore perimetrale.

- Alla fine del circuito di cavo perimetrale vi sono ora due estremità: quella d'inizio e quella di fine circuito. Posare i due tronconi di cavo allentato in direzione della posizione dell'interruttore perimetrale e fissateli usando un unico piolo per entrambi.

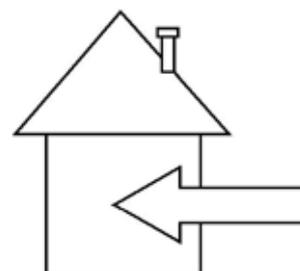


## 2.12 Nei pressi della posizione dell'interruttore perimetrale:

- Tagliate le estremità del cavo allentato (quella senza il connettore) per eguagliarne la lunghezza ed intrecciateli insieme.
- Asportate 5 mm d'isolamento dal cavo che non è collegato al connettore.
- Inserite l'estremità del cavo nel foro libero del connettore e serrate le viti.
- Connettete il connettore del cavo perimetrale nell'interruttore perimetrale (come illustrato in figura)
- Tenendo l'interruttore perimetrale premetene le sporgenze laterali per rimuoverlo dal coperchio posteriore.
- Collegate il cavo dell'alimentatore elettrico al pannello dell'interruttore perimetrale.  
Rimontare il coperchio.
- Collegate l'alimentatore elettrico a una presa normale domestica da 230 Volt CA.



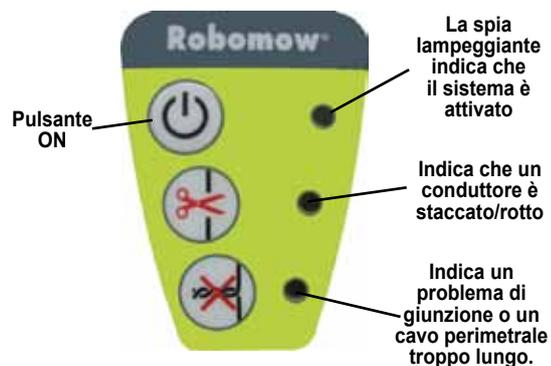
**⚠ IMPORTANTE ⚠** L'alimentatore è adatto solo all'uso interno. Scegliete una posizione riparata, asciutta, ben ventilata, NON esposta ai diretti raggi solari, all'acqua e alla pioggia.



Solo per uso interno

- Premete il pulsante  'ON' dell'interruttore perimetrale. Una lucetta spia verde lampeggia vicino al pulsante 'ON' indicando che il sistema sta funzionando correttamente.

Il pannello di comando contiene altri indicatori: cavo perimetrale staccato o interrotto ed accoppiamento scadente (giunto) del cavo perimetrale



L'interruttore perimetrale è dotato di una funzione di spegnimento automatico. Non è necessario spegnerlo dopo ogni ciclo operativo. L'interruttore perimetrale si disattiverà da solo dopo 12 ore di funzionamento. Potete anche spegnerlo manualmente premendo il pulsante  'ON' e tenendolo premuto per 3 secondi. Attendete l'emissione del segnale acustico che indica che l'interruttore perimetrale è spento.

L'interruttore perimetrale può funzionare alimentato a batteria ricaricabile (disponibile come accessorio).



## Capitolo 3 Preparazione del Robomow

Prima di mettere in funzione Robomow per la prima volta, dovete eseguire alcune semplici impostazioni preliminari. Una volta completati i preparativi, Robomow è regolato e pronto a tagliare l'erba del vostro prato.

### 3.1 Inserzione del fusibile del gruppo batterie

Robomow è spedito con il fusibile del gruppo batterie rimosso. Il fusibile è imballato in un sacchetto di plastica attaccato in cima al gruppo batterie.

- Estraiete il fusibile dal sacchetto di plastica attaccato in cima al gruppo batterie di Robomow.
- Estraiete il gruppo batterie da Robomow.
- Inserite il fusibile nel vano fusibile.  
Il fusibile può essere inserito in qualsiasi direzione.
- Reinserite con cautela il gruppo batterie nel Robomow

Robomow sarà ora alimentato (attivato).  
Il gruppo batterie è caricato in fabbrica ed è in grado di fornire la potenza necessaria per eseguire le impostazioni iniziali ed il collaudo.

**❗ Importante ❗** Dopo che il processo iniziale di impostazione è completo il gruppo batterie deve essere ricaricato per 20 ore prima mettere in funzione il robot per la prima volta.

Fate riferimento al Capitolo 6, Ricarica

Inserite il gruppo batterie nel vano fusibile. Il fusibile può essere inserito in qualsiasi direzione



Contatti



Estraiete il gruppo batterie da Robomow.

### 3.2 Impostazione della nazione e della prima calibratura

Robomow fa uso di un sistema di navigazione sofisticato. Un dispositivo a bussola incorporato è sensibile alla polarità magnetica terrestre. Per regolare le variazioni del Nord magnetico, è necessario calibrare Robomow alla vostra posizione geografica.

Si tratta di una procedura da eseguire una sola volta. Non deve essere ripetuta, a meno che il robot tagliaerba non sia portato a una distanza di alcune centinaia di chilometri.

La procedura di calibrazione è semplice. Robomow vi chiederà di eseguirla prima di essere messo in funzione automatica per la prima volta. Vi guiderà durante l'esecuzione della procedura.

- Smontate il comando manuale dal suo supporto e tenetelo con ambedue le mani.

Per rimuovere il comando manuale: spingetelo verso l'alto con le dita inserite nella rientranza di sinistra.

Quale accorgimento di sicurezza, Robomow funziona **solo** in modalità manuale quando il comando manuale viene rimosso dal supporto.

Poi, per poter ritornare alla modalità automatica, il comando manuale deve essere riapplicato al supporto e regolato fino ad essere a livello con la superficie di Robomow.

- Usate il pulsante di navigazione  del comando manuale per portare Robomow su una zona piana e liscia del prato.

- ◆ Premete le frecce del pulsante di navigazione  per guidare nella direzione desiderata.



**❗ Importante ❗** Le direzioni in avanti ed all'indietro si riferiscono alla vostra posizione trovandovi dietro Robomow.

- **Se l'erba è molto alta**, regolate l'altezza e la distanza dal suolo di Robomow al valore massimo.
- Reinserite il comando manuale sul suo supporto.  
Regolate il comando e la sua bobina finché è allo stesso livello della superficie di Robomow.
- In una zona controllata dalla stazione base - verificate che la stazione base sia collegata all'alimentazione elettrica.  
In una zona non controllata dalla stazione base, premete il pulsante  ON dell'interruttore perimetrale per attivare il cavo perimetrale.

- Premete il pulsante Robomow  ed eseguite le fasi che seguono:

- Se, durante la procedura di calibrazione, appare un messaggio premendo il pulsante , fate riferimento alla tabella della riparazione dei guasti di questo manuale (Capitolo 10).

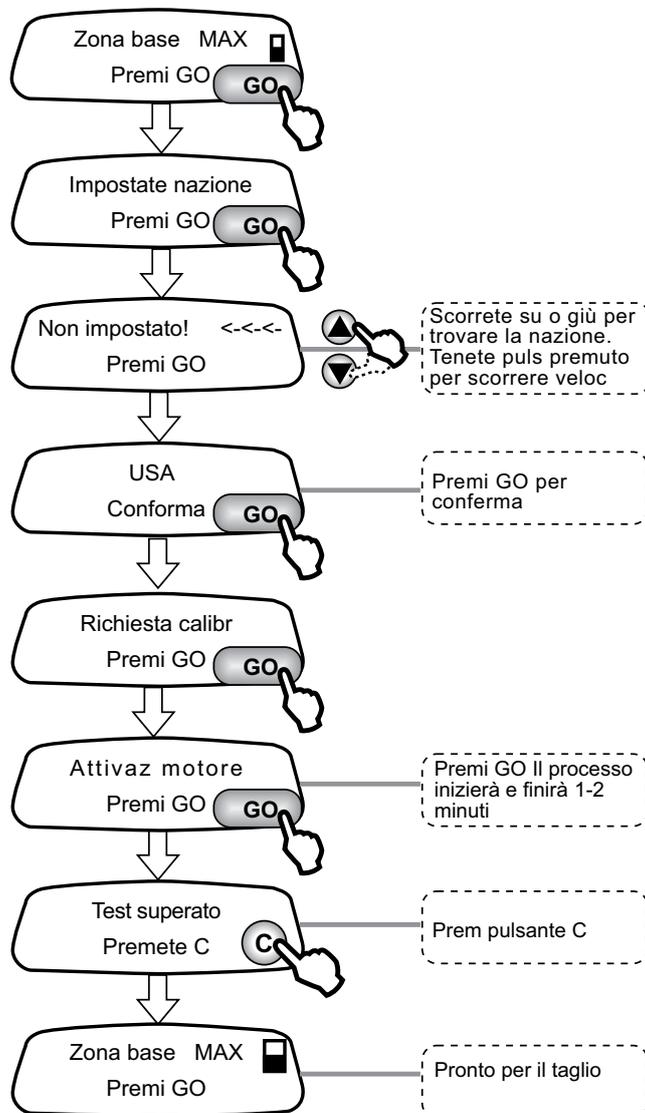
Il messaggio può essere: "Controlla segnal", "Start inside" o "Mancasegnalefilo"

Robomow si muoverà in circolo lentamente durante tutta la procedura di calibrazione. Siate pazienti fino a calibrazione completa, che di solito prende pochi minuti. Per la durata della procedura il quadrante lampeggia il messaggio "Attendere...".

Raramente, il primo tentativo di calibrazione può non riuscire. In tali rari casi viene visualizzato il messaggio "**Altro rientro**". Di solito si tratta del risultato di un'interferenza quali oggetti metalli vicini o persino cavi sotterranei.

- **Se appare "Altro rientro"** sul quadrante, spostate Robomow su un altro punto piano, alla distanza di almeno 3 metri e ricalibrate.

Una volta eseguita con successo la procedura, nessuna ulteriore interferenza può influenzare la calibrazione di Robomow.



### 3.3 Impostazione dell'altezza di taglio e della distanza dal terreno



**Attenzione! Smontate sempre il gruppo batterie prima di sollevare il tosaerba o di eseguire qualsiasi regolazione.**

#### 3.3.1 Impostazione dell'altezza di taglio

Lame per taglio basso: 26 – 63 mm

Taglio basso usando le rotelle piccole (non disponibili negli USA): 20 – 57 mm

Lame per taglio alto (utenti USA): 38 – 89 mm

- ◆ Ruotate l'asse della ruota anteriore in senso orario (per il taglio basso) o in senso antiorario (per taglio alto). Ogni scatto rappresenta 6 mm d'altezza di taglio.

In questo modo si alza o si abbassa la ruota frontale.



#### Attenzione

**Grave pericolo di lesioni!**

**Non alzate mai il tagliaerba e non tentate di regolarne l'altezza di taglio durante il suo funzionamento. Le lame sono molto affilate. Possono causare severe ferite o lacerazioni.**

**Lavorando attorno alle lame o in prossimità delle stesse indossate sempre guanti pesanti da lavoro.**

La leva di regolazione dell'altezza da terra posteriore si trova nel vano gruppo batterie.

#### 3.3.2 Regolazione della distanza dal suolo posteriore

- Tirate la leva di regolazione dell'altezza situata nel vano gruppo batterie.
- Fate scorrere la leva fino alla sua posizione superiore – per ottenere la distanza minima dal suolo. Fate scorrere la leva in giù – per ottenere la maggior distanza dal suolo.
- **Se** Robomow ha montato le ruote piccole (non disponibile negli USA) la leva può essere abbassata ulteriormente.

Si raccomanda la massima distanza dal suolo – leva vicino alla base del vano gruppo batterie.

Per prati europei e per prati dove l'erba è tagliata molto bassa, a meno di 5 cm: La regolazione sull'altezza minima può dare migliori risultati.



Pre regolare la distanza da terra, tirate la leva e fatela scorrere in su o in giù.

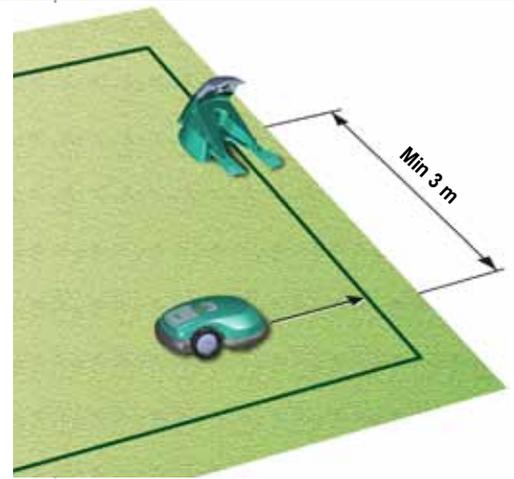


RL2000  
Solo

### 3.4 Prova della posizione di ricarica della stazione base e del cavo perimetrale

Per poter regolare facilmente la posizione della stazione base, usate solo due picchetti per l'installazione iniziale. Dopo aver completato la prova, inserite i 5 picchetti al loro posto.

- Smontate il comando manuale dal suo supporto e tenetelo con ambedue le mani.
- Usate il tastierino di navigazione del comando manuale per guidare Robomow: collocatelo all'interno del prato, di fronte al cavo perimetrale, almeno a 3 m di fronte alla stazione base.
- Reinserite il comando manuale sul suo supporto.
  - Regolate il comando e la sua bobina finché è allo stesso livello della superficie di Robomow.
- Verificate che la sezione del cavo perimetrale che porta alla stazione base sia fissato al terreno. Rettificate i pioli se necessario.
- Verificate che il led 'ON' della stazione base sia lampeggiante.
- Premete una volta la ▲ freccia di scorrimento in su del comando manuale per ottenere il messaggio 'Vai alla base' e poi premete GO.

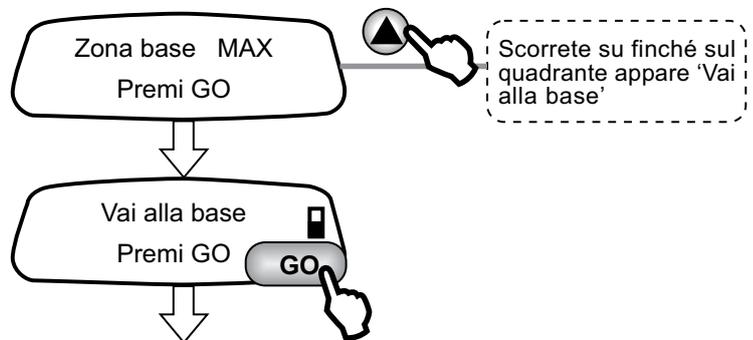


- Robomow si avvia verso la stazione base.

Seguitelo e verificate che entri correttamente nella stazione base: verificate che i due contatti metallici della parte frontale di Robomow siano in perfetto contatto con la piastra metallica situata sotto il coperchio della stazione base.

- ◆ **Se i contatti non sono perfettamente allineati**, spostate leggermente la stazione base, in modo da ottenere la corretta posizione per eseguire la ricarica.

- A prova eseguita, inserite i 5 picchetti nel terreno per fissare completamente la stazione base.



RL2000

### 3.5 Prova della posizione del cavo perimetrale per il taglio dell'erba sui bordi

Seguire le istruzioni seguenti per iniziare il test: Questa prova determina se devono essere apportate leggere correzioni alla posizione del cavo perimetrale.

Dopo aver eseguito questa prova tutti i pioli vanno inseriti profondamente nel terreno per fissare con sicurezza il cavo perimetrale al terreno.

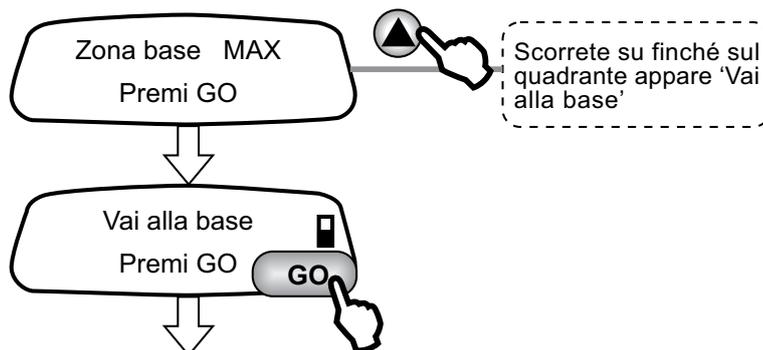
- Smontate il comando manuale dal suo supporto e tenetelo con ambedue le mani.
- Usate il tastierino di navigazione del comando manuale per guidare Robomow: mettetelo in posizione rivolta verso il cavo perimetrale.
  - ◆ Per RL2000: subito dietro la stazione base.
  - ◆ Per una zona non controllata dalla stazione base o per RL555/RL855: Posizionate Robomow in uno dei bordi del prato. Verificate che l'interruttore perimetrale sia acceso.



- Reinserite il comando manuale.

Regolate il comando e la sua bobina finché è allo stesso livello della superficie di Robomow.

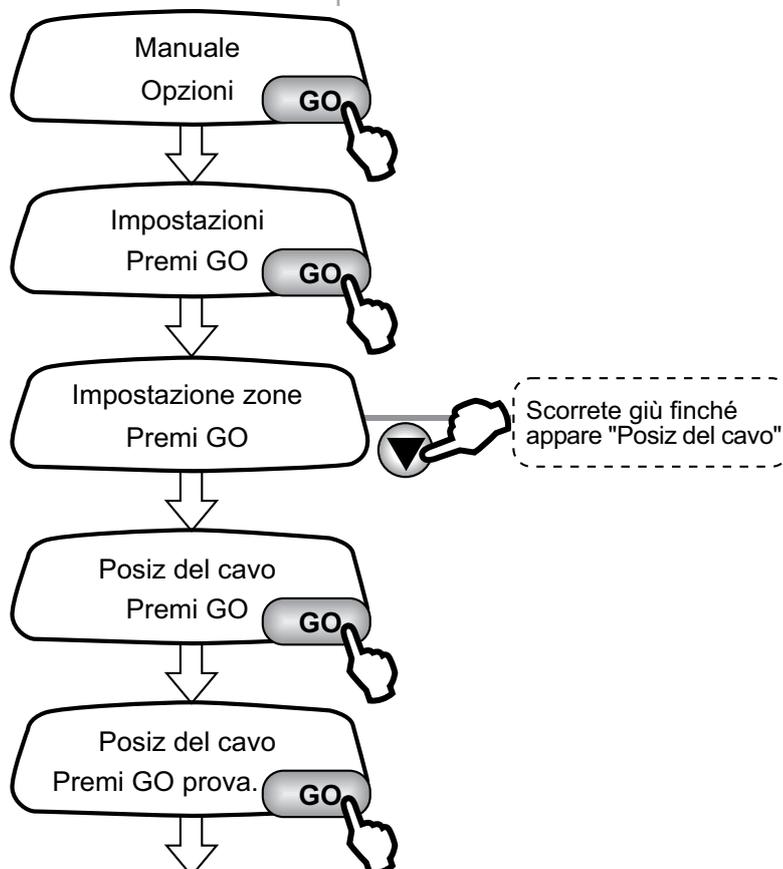
- Per Robomow RL2000, seguite le istruzioni che seguono per iniziare la prova:



RL2000



Per Robomow RL555/855, premete la freccia di scorrimento in giù ▼ per ottenere '**Opzioni d'uso manuale**' e seguite le istruzioni di Robomow.

RL555  
RL855

- Camminate a fianco di Robomow mentre segue il bordo.
- Se in un punto del tracciato il tagliaerba è troppo vicino a un oggetto esterno (come muri, recinti), o il respingente urta tali oggetti, spostate il cavo leggermente verso l'interno, distanziandolo dall'ostacolo.
- Provate nuovamente, fino ad essere soddisfatti del tracciato del cavo perimetrale.
- Una volta completato, aggiungete pioli ad ogni sezione rialzata ripetto alle punte dell'erba o rispetto al livello del suolo.
- **!** A questo punto tutto il cavo va ispezionato per evitare che ci siano rischi di incescipamento. Ogni sezione rialzata o allentata va tesa ed assicurata al terreno con altri pioli.

Se necessario, acquistate altri pioli.



## Capitolo 4 Il processo di taglio dell'erba – automatico e manuale:

### 4.1 Per maggior sicurezza:

- Il funzionamento manuale non è attivabile quando il comando manuale si trova sul suo supporto.
  - ◆ Per il funzionamento manuale: Staccate il comando manuale dal suo supporto.
- Il funzionamento automatico non è attivabile quando il comando manuale è staccato dal suo supporto.
  - ◆ Per il funzionamento automatico reinserte il comando manuale sul suo supporto.

Regolate il comando e la sua bobina finché è allo stesso livello della superficie di Robomow.

### 4.2 Guida di Robomow – istruzioni generali

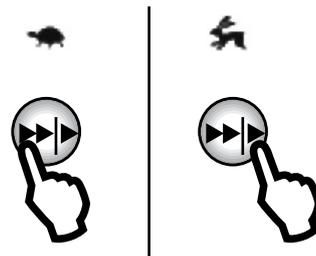
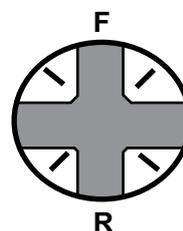
In parti del processo di taglio dell'erba è richiesto guidare Robomow in varie posizioni all'interno o all'esterno del prato.

- Staccate il comando manuale dal suo supporto.
- Afferrate il comando manuale con entrambe le mani, con il lato con pulsante  rivolto verso di voi.
- Per la manovra di Robomow, premere  del tastierino di navigazione nella direzione in cui desiderate guidare Robomow.

Per guidare Robomow con il tastierino di navigazione basta esercitare una pressione molto debole. Premete lievemente. Muovete leggermente le dita nella direzione desiderata.

Il tastierino è onnidirezionale. Consente curve larghe così come curve strette, fino a cerchi completi.

- Per variare velocità: premete il pulsante della velocità  per passare da movimento  veloce a lento .
- Per interrompere la guida: rilasciare semplicemente il tastierino di navigazione.



### 4.3 Partenza

“Partenza” è la fase di avvio della sequenza di taglio'erba. Alla partenza l'interruttore perimetrale sul pannello di comando della stazione base è automaticamente attivato da Robomow.

- 4.3.1 **Auto** una volta impostato un programma settimanale, (fate riferimento al Capitolo 5), Robomow parte automaticamente per eseguire il taglio dell'erba del prato nei giorni ed alle ore programmate.



#### 4.3.2 **Manual** Partenza manuale

La partenza manuale quando il taglio dell'erba viene eseguito in ore non programmate, o quando il prato deve essere sgomberato da persone o da ingombri prima dell'inizio del taglio dell'erba programmato.

- ◆ Per iniziare la partenza manuale, premete **GO** una volta.  
**Se preferite omettere il taglio dell'erba sui bordi**, premete due volte **GO**

Se i punti d'entrata sono stati pre-impostati, Robomow vi chiederà di selezionare un punto d'entrata corrente.

Robomow parte dalla stazione base ed inizia il taglio dell'erba sui bordi: esegue automaticamente un giro attorno al cavo perimetrale e fa ritorno alla stazione base.

Inizierà il posteggio, ma recederà per eseguire il taglio dell'erba nel prato interno.

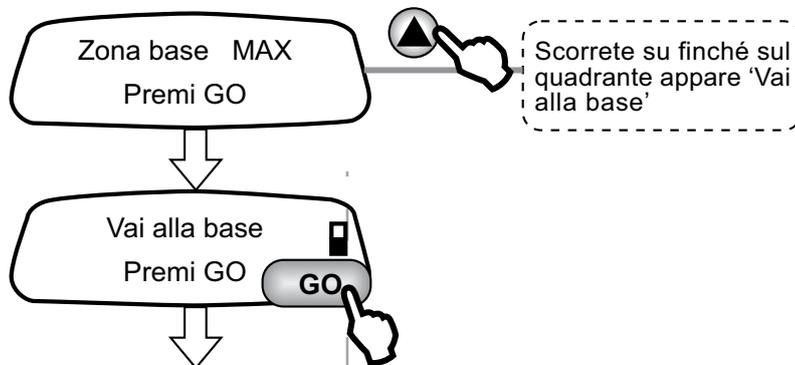
Robomow determina automaticamente il punto d'entrata dal cavo perimetrale nel prato. Sul quadrante del comando manuale viene visualizzato un messaggio 'Cerca entrata' fintanto che è alla ricerca del punto d'entrata verso il prato.

## 4.4 Ritorno alla stazione base

4.4.1 **Auto** Robomow ritorna automaticamente alla stazione base alla fine di ogni operazione.

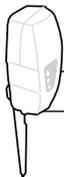
4.4.2 **Manual** Opzione manuale 'Vai alla base' Potete in qualsiasi momento mandare Robomow alla stazione base e da dovunque verso il prato.

- ◆ Il comando manuale deve essere appeso al supporto.
- ◆ Assicuratevi che la stazione base sia attivata.
- ◆ Dirigete Robomow verso una qualsiasi sezione del cavo perimetrale (ma NON un'isola perimetrale o un ostacolo escluso).
- ◆ Eseguite la seguente sequenza:



4.4.3 **Manual** Ricarica manuale di Robomow con il comando manuale

- Guidate manualmente Robomow verso la stazione base usando i pulsanti di navigazione del comando manuale.
- Una volta giunti alla stazione, reinsertite il comando manuale
  - Regolate il comando e la sua bobina finché è a livello con la superficie di Robomow.
- Confermate i cambi del display nel simbolo di ricarica della batteria, che indica un arrivo ed un posteggio sicuro.



RL855/555 solo  
Zona non-base

## 4.5 Attivazione dell'interruttore perimetrale (per la zona che non è sotto il controllo della stazione base)

**❗ Importante! ❗** Il taglio dell'erba in zone che non sono controllate dalla stazione base richiede un'impostazione preliminare di ciascuna di tali zone.

Se la zona di taglio non è ancora stata definita, eseguite ora l'impostazione.

Per mettere in funzione Robomow in una zona non controllata dalla stazione base: l'interruttore perimetrale deve essere attivato ed il robot tagliaerba deve trovarsi all'interno dell'area del perimetro attivo.

- Verificate che l'interruttore perimetrale sia collegato alla zona di taglio.
- Premete il pulsante 'ON' per attivare l'interruttore perimetrale.

Quando l'interruttore viene attivato si ode un segnale bip.

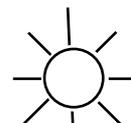
Un LED verde lampeggia ad indicare il corretto stato operativo.



- ◆ Se uno dei LED indicatori rossi lampeggia, può esserci un'anomalia di funzionamento.

Per ulteriori dettagli, fate riferimento alla guida per la ricerca e riparazione dei guasti (Capitolo 8).

- ◆ Se appare il messaggio "Mancasegnafile" sul quadrante di Robomow l'interruttore perimetrale non è stato attivato. Verificate di aver collegato correttamente l'interruttore al cavo perimetrale, usando il connettore verde piccolo.



Mancasegnafile!

## 4.6 Posizione di Robomow sul prato.



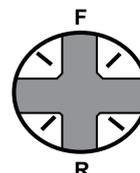
**Rischio di gravi lesioni e pericolo mortale!**

**Questa macchina è provvista di lame affilate rotanti.**

**Nel funzionamento in modo automatico, tenete bambini, animali e spettatori a dovuta distanza dal tagliaerba. Non lasciate incustodito il tagliaerba in funzione.**

**Non permettete mai a persone o animali di cavalcare sul tagliaerba o bloccarne il movimento lungo il tracciato.**

- Guidate Robomow nell'area del prato.
  - ◆ Staccate il comando manuale dal suo supporto.
  - ◆ Usate i pulsanti di navigazione per guidare Robomow.
  - ◆ Usate il pulsante della velocità per passare da alta a bassa velocità.
- Posizionate Robomow almeno a 1 m dal cavo perimetrale.





#### 4.7 Taglio dell'erba sui bordi (zona senza stazione base)

RL855/555 solo  
Zona non-base

Robomow inizia il processo di taglio dall'erba sui bordi del prato: lungo il cavo perimetrale. Questo crea un taglio netto ed omogeneo attorno al perimetro. Il taglio sui bordi riduce al minimo le rifiniture lungo muri ed altri ostacoli.

Robomow taglia l'erba sui bordi muovendosi sempre in senso antiorario. Rileverà automaticamente il bordo (perimetro), taglierà l'erba e poi passerà all'area interna del prato per completarne il taglio dell'erba.

- Verificate che le zone di lavoro siano già definite in Robomow. Se la zona non è ancora stata impostata, fatelo ora (facendo riferimento alla sezione 7.4, Tempo di lavoro).
- Reinserite il comando manuale sul suo supporto.
  - Regolate il comando e la sua bobina finché è allo stesso livello della superficie di Robomow.
- Scorrete in giù (usando la freccia in GIÙ ▼) per selezionare la zona in cui va eseguito il taglio dell'erba e premete una volta **GO** per il taglio dell'erba sui bordi.



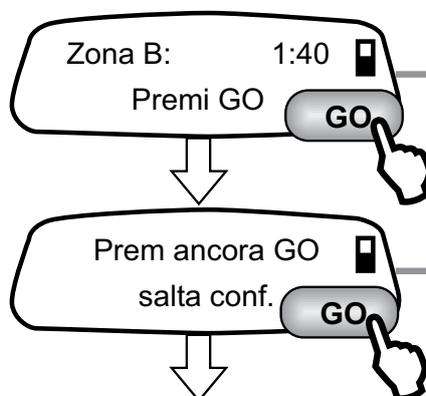
#### 4.8 Scansione (nel taglio dell'erba)

Robomow taglia l'erba eseguendo un movimento a scansione sistematica. Lavora per il tempo "MAX" default, o per il tempo predefinito (fate riferimento al Capitolo 6, impostazioni operatore e funzioni avanzate). "MAX" è di solito 2-3 ore di funzionamento, secondo il tipo d'erba e le condizioni.

#### 4.9 Per omettere il taglio dell'erba sui bordi

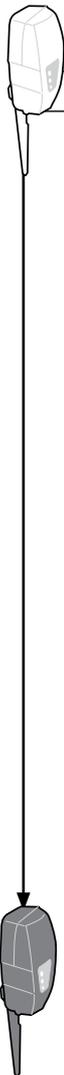
È consigliabile omettere il taglio dell'erba sui bordi nei cicli lavorativi successivi a due cicli alla settimana.

- Guidate Robomow su un punto qualsiasi del prato, che disti almeno 1 m dal cavo perimetrale.



Pronto all'avvio in modo automatico. Premendo GO si apre il prossimo schermo

Per omettere il taglio del bordo, premete ancora GO, se no inizia tagliando il bordo.



#### 4.10 Termine del taglio dell'erba (zona senza stazione base)

RL855/555 solo  
Zona non-base

Quando Robomow conclude il ciclo di taglio dell'erba, rimane sul prato. Dovrete guidarlo verso la stazione di posteggio/ricarica.

Display alla fine del ciclo:



- Se sono passati 20 minuti da quando il taglio è finito ed il tagliaerba non è ancora stato rimosso:
  - ◆ Il quadrante si spegne.
  - ◆ Robomow si spegne e resta in attesa
    - Quale espediente per il risparmio energetico, Robomow passa sempre alla modalità di riposo dopo 20 minuti di inattività.
- Per riattivare Robomow: premete , oppure staccate il comando manuale dal suo supporto.

## 4.11 Funzionamento in manuale

**Manual** Potete attivare le lame di Robomow manualmente per la rifinitura di piccole aree.

Per maggior sicurezza, per attivare il taglio d'erba manuale dovete premere simultaneamente due pulsanti.

Questo è il metodo OPC (Operation Presence Control – Controllo in presenza dell'operatore) in due fasi per la vostra sicurezza.

- Usate il pollice destro e tenete premuto il pulsante  (Fase 1)
- mentre tenete premuto il pulsante . Premete il pulsante "MOW"  con il pollice sinistro. (Fase 2).
- Le lame iniziano a girare.
- Rilasciare i tasti .
- Tenete premuto il pulsante MOW . (Fase 3)
- Usate il tastierino di navigazione per guidare il tagliaerba.
- Per interrompere la guida: rilasciate il tastierino di navigazione.
- Ogni attivazione di un sensore del respingente arresta automaticamente le lame.
- Per interrompere il taglio dell'erba: Rilasciare il tasto MOW.
- Per riprendere il funzionamento manuale: ripetete le fasi da 1 a 3 come su descritto.

Fase 1



Fase 2



Fase 3



# Capitolo 5 Impostazione del programma settimanale (solo RL2000)



## 5.1 Impostazione del programma settimanale di taglio dell'erba



**Non lasciare mai Robomow in funzione senza supervisione. Rischio di gravi lesioni. Se la data e l'ora correnti non sono state impostate correttamente o non si autodefiniscono quando richiesto, le ore programmate per la partenza automatica non saranno quelle giuste. L'ora sbagliata di partenza può rappresentare un pericolo se nell'area di taglio dell'erba sono presenti bambini, animali o spettatori.**

Per ottenere i migliori risultati, impostate il programma settimanale, in modo che Robomow e gli spruzzatori NON funzionino contemporaneamente.

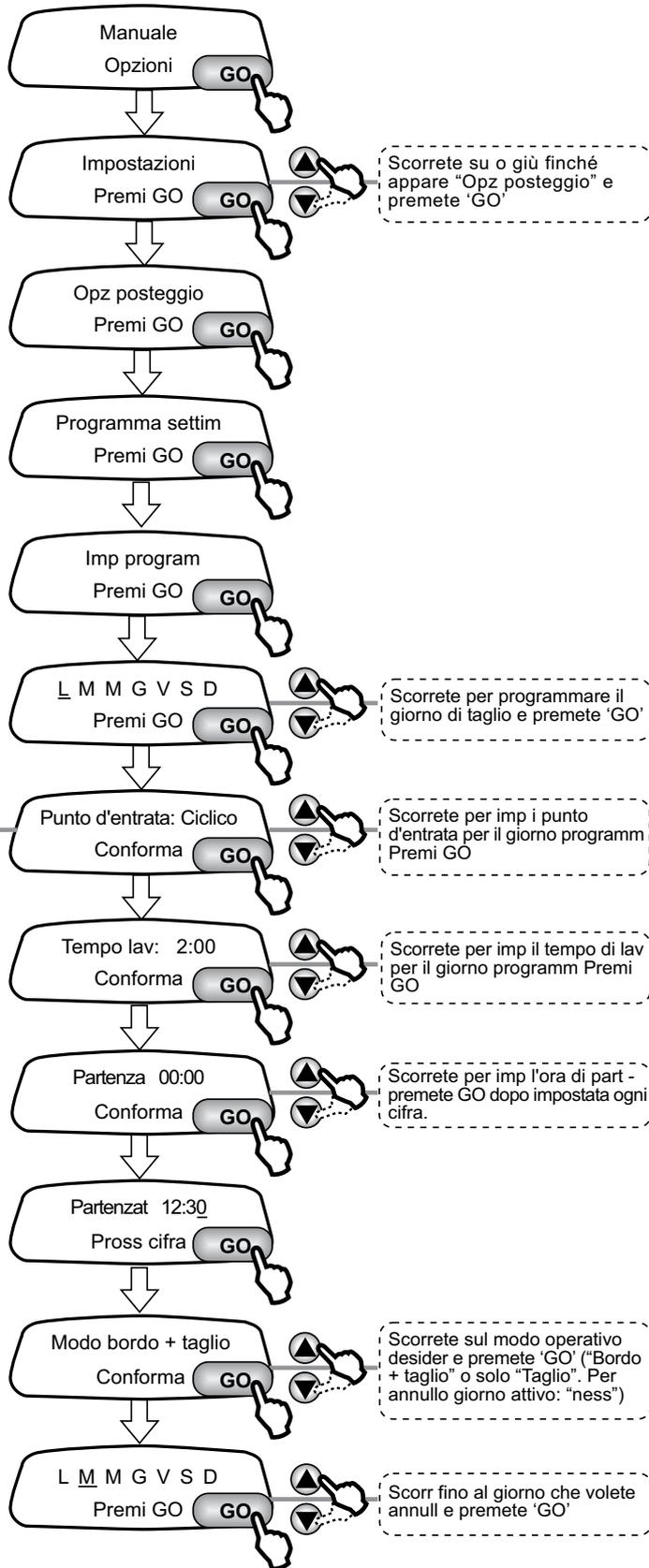
Staccate il comando manuale dal suo supporto.

- Per impostare il programma settimanale di Robomow seguite le fasi come indicate qui di seguito.
- Premete il pulsante **C** in qualsiasi momento per arretrare alla fase precedente.

Nota: Questa opzione appare solo dopo 'Imp punti entrata' è fatto (rif. a 7.4.1). Si può specificare punti d'entrata o impostare 'Ciclici', ovvero il tagliaerba usa tutti i punti d'entrata imp mod ciclica.

- ◆ Premete **GO** entro il limite di 10 secondi per visualizzare una scorciatoia per l'impostazione del programma settimanale.

L'ora sbagliata di partenza può rappresentare un pericolo se nell'area di taglio dell'erba sono presenti bambini, animali o spettatori.



RL2000  
Solo

## 5.2 Impostazione dell'ora corrente

Dopo aver completato l'impostazione del programma settimanale, il sistema vi chiede automaticamente di impostare l'ora corrente.

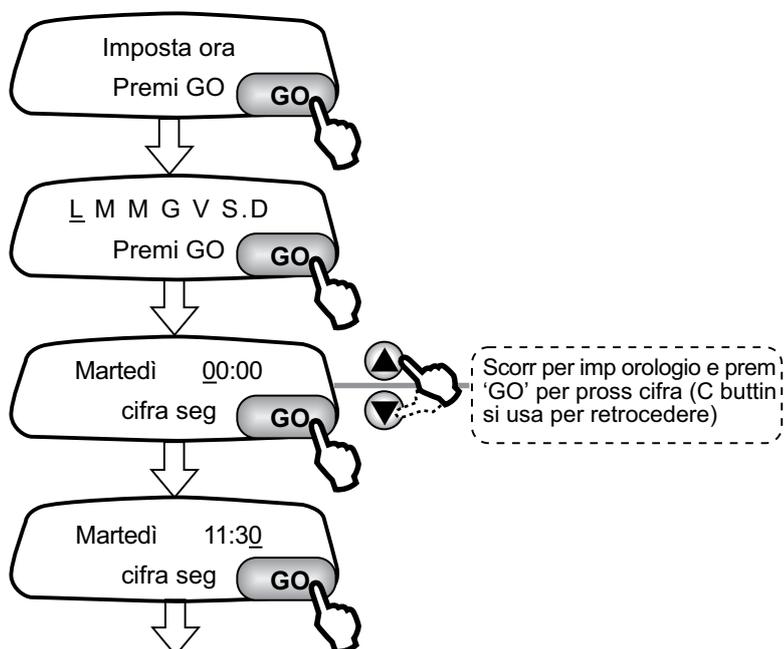
**❗ Importante** ❗ l'orologio di Robomow opera sulla scala di 24-ore. Ad esempio, 2PM è 14:00, 7AM è 07:00 ecc.



### Grave pericolo di lesioni!

L'ora di partenza automatica sarà corretta solo se la data e l'ora correnti sono state impostate con precisione. Se l'ora corrente non è precisa, o non è stata impostata, le ore impostate per la partenza automatica non saranno corrette.

- Seguite le fasi indicate per impostare ora e giorno settimanale corretti



## 5.3 Revoca di un giorno attivo

Vi sono due modi per revocare un giorno attivo:

- Andate al menù del programma settimanale
- Scorrete fino al giorno che volete annullare e premete **GO**.

### Opzione 1:

- ◆ Andate a 'Modalità'
- ◆ Selezionate "Nessuno" da annullare.

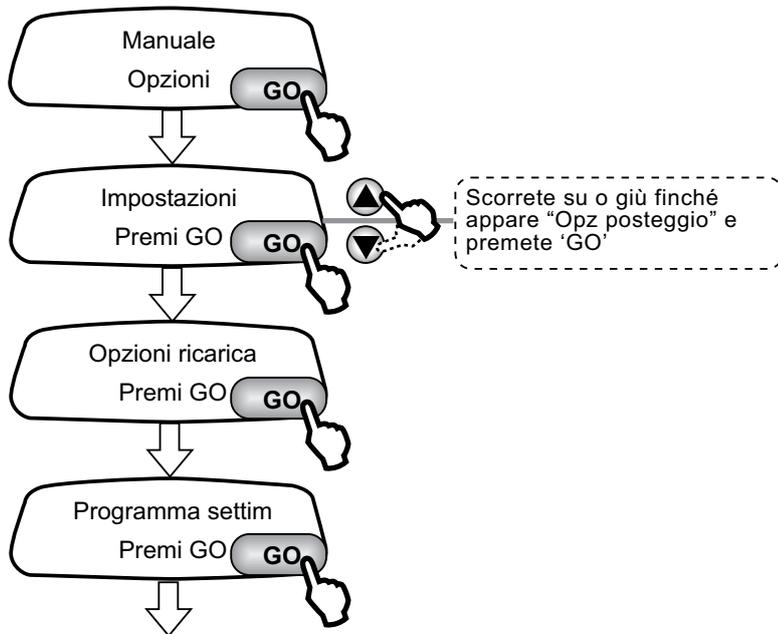
### Opzione 2:

- ◆ Andate a "Partenza"
- ◆ Regolate l'ora su 00:00

RL2000  
Solo

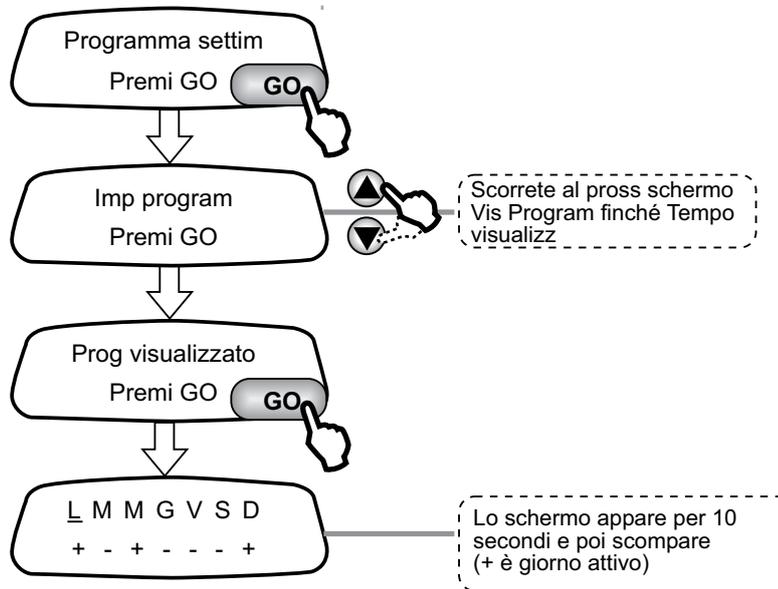
## 5.4 Visualizzazione del programma settimanale

Se volete vedere il programma settimanale impostato per Robomow. Vi sono due modi possibili per fare ciò. Togliete il comando manuale dal suo supporto e seguite i passi illustrati in figura:



### Opzione 1 – Usando il comando manuale

- ◆ Staccate il comando manuale dal suo supporto.
- ◆ Seguite i passi seguenti per vedere il programma settimanale:

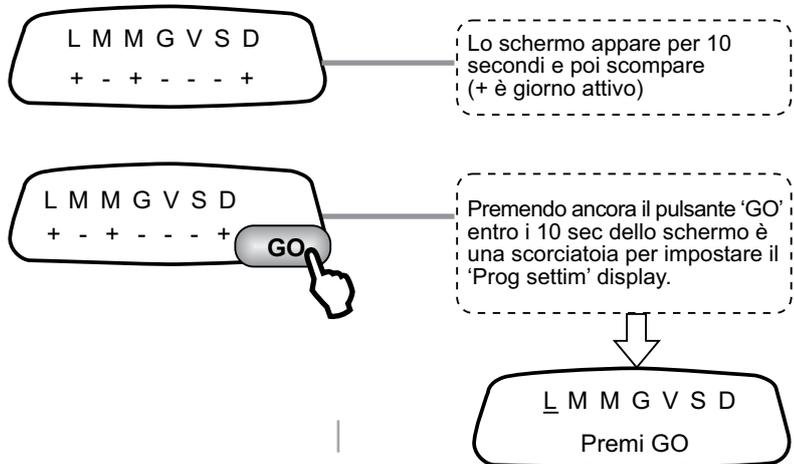


### Opzione 2 – Se Robomow si trova sulla stazione base:

- ◆ Scorrete  $\blacktriangleleft$ / $\blacktriangleright$  una volta per 10 secondi il programma settimanale.

Il + indica un giorno attivo

Suggerimento: Premendo il pulsante di nuovo entro i 10 secondi si ottiene la visualizzazione sul quadrante del programma settimanale:



RL2000  
Solo**5.4.1 Messaggi speciali sul programma settimanale**

La visione del programma settimanale provvede informazioni importanti sugli ultimi 7 giorni di funzionamento di Robomow. Simboli speciali sotto i vari giorni forniscono l'informazione.

Usate la tabella seguente per interpretare le informazioni fornite in questa visione:

<b>Carattere visualiz</b>	<b>Significato</b>
<b>+</b>	Giorno attivo
<b>B</b>	Saltato a causa del voltaggio debole della batteria Robomow non è uscito dalla stazione base all'ora programmata a causa del voltaggio debole della batteria.
<b>b</b>	Se è stato impostato il "tempo di lavoro": Tornato alla base a causa del voltaggio debole della batteria Robomow non ha completato l'operazione. Ha fatto ritorno alla stazione base a causa del voltaggio debole della batteria.
<b>D</b>	Saltato a causa di mancato contatto con la stazione base o a causa di assenza di tensione di ricarica. Interruzione di alimentazione o tagliaerba fuori dalla stazione base all'ora programmata d'inizio
<b>U</b>	Saltato per scelta dell'utente. Ad esempio, l'utente ha scelto 'salta pross part' o ha impostato 'Partenza auto' su 'off'.
<b>C</b>	Saltato a causa di mancata ricarica all'ora di partenza programmata, anche se c'era voltaggio. Di solito quando Robomow si trova alla stazione base, ma il comando manuale non è sul supporto.
<b>R</b>	Saltato a causa della pioggia Robomow non è uscito dalla stazione di posteggio all'ora programmata a causa del rilevamento pioggia
<b>r</b>	Rientrato al posteggio prima del tempo a causa della pioggia Robomow non ha completato l'operazione. Ha fatto ritorno alla stazione base avendo rilevato pioggia durante il funzionamento.

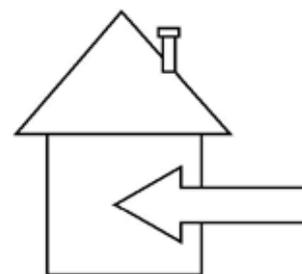
RL2000

## Capitolo 6 Ricarica

La corretta ricarica del gruppo batterie è della massima importanza!  
Se le disposizioni non sono seguite ne possono conseguire prestazioni scadenti e breve durata del gruppo batterie.



**Pericolo di scosse, lesioni, elettrocuzioni! L'alimentatore di Robomow è destinato solo all'uso in locali coperti.**  
**Non usate mai l'alimentatore né ricaricate Robomow in aree con probabile umidità o contatti umidi.**  
**Non usate mai l'alimentatore se i conduttori sono danneggiati.**  
**Usate solo l'alimentatore raccomandato per il vostro Robomow.**



Solo per uso interno

**❗ IMPORTANTE ❗** L'alimentatore è adatto solo all'uso in locali interni. È necessario un locale asciutto, in cui l'alimentatore sia riparato. Dev'essere ben ventilato e NON esposto direttamente ai raggi del sole o alla pioggia. NON inserire l'alimentatore in un sacchetto di plastica, per evitarne il surriscaldamento.

**RL2000** Robomow sarà automaticamente ricaricato alla stazione base alla fine della sessione di taglio dell'erba. La migliore soluzione è lasciare il gruppo batterie collegato durante i periodi di riposo, durante tutta la stagione di taglio dell'erba.

NON vi è assolutamente motivo di preoccupazione: nessuna sovraccarica, nessun surriscaldamento e nessun danno al gruppo batterie.

**RL555  
RL855** Dopo aver completato ciascuna delle sessioni quotidiane di tosatura, è molto importante portare Robomow in area di deposito e collegarlo all'alimentatore elettrico. E bene eseguire questo al più presto, preferibilmente entro 6 ore dall'arresto.

Il tempo di ricarica è di 20 ore circa, a seconda delle condizioni.

RL2000  
Solo

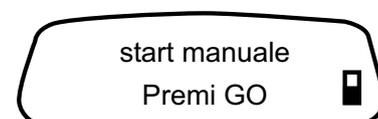
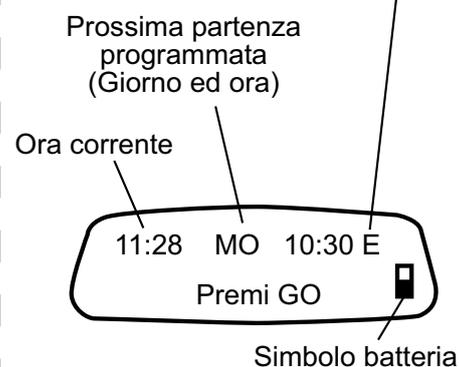
### 6.1 Ricarica alla stazione base

La stazione base è la stazione di ricarica principale quando Robomow posteggia

○ QUando il gruppo batterie viene ricaricato alla stazione base viene visualizzato uno dei seguenti schermi:

- ◆ Se Robomow è posteggiato ed è impostato un programma settimanale:
  
- ◆ Se Robomow è posteggiato e NON è impostato un programma settimanale.  
Oppure: se Auto Partenza è disattivata:

Modo di funzionamento  
(E sta per Bordo + Taglio dell'area interna ed M sta per taglio della sola area interna)



RL2000



RL855/555 solo  
Zona non-base

## 6.2 Ricarica del gruppo batterie tramite una presa di corrente interna

Il gruppo batterie può essere ricaricato con un alimentatore per uso interno collegato direttamente alla presa di ricarica di Robomow.

- Prima mettere in funzione Robomow, staccate la spina di ricarica dal supporto del comando manuale.

◆ Quando la spina viene staccata, appare il seguente messaggio.

◆ Premete un pulsante del comando manuale ed andate allo schermo delle opzioni utente manuale.

- Collegate l'alimentatore elettrico a una presa normale domestica da 230/120 Volt.
- Collegate il conduttore d'uscita dall'alimentatore nella presa di ricarica che si trova sul fondo del comando manuale.
- Appoggiate lievemente il comando manuale sul cavo di ricarica.

**❗ Importante ❗** NON tentate di spingerlo fino in fondo nel supporto. Deve essere semplicemente appoggiato.

◆ Il messaggio di ricarica viene visualizzato appena riprende la ricarica:

Il simbolo della batteria diventa sempre più scuro durante la ricarica

◆ Quando la batteria è ricaricata il messaggio cambia: ricordandovi di lasciarlo collegato all'alimentatore fino al prossimo impiego.



Caricare  
Dur deposit



Simbolo batteria

Carica in corso



Pronto  
Caricare



## 6.3 Gestione dell'alimentazione ed avvisi di ricarica

### 6.3.1 Il gruppo batterie deve essere ben ricaricato prima di iniziare l'impiego.

- Verificate che il gruppo batterie siano caricato del tutto prima di metterlo in funzione.
- Verificate che non ci siano eccessi di consumo dovuti a: lame spuntate, cumuli d'erba attorno alle lame.

Per aumentare regolarmente l'efficienza energetica

### 6.3.2 Robomow funziona secondo due diversi tempi di corsa

Il sistema di gestione di potenza Robomow serve a proteggerne le batterie.

- Robomow deve essere sempre in ricarica o in funzionamento.
  - ◆ Se Robomow non si trova in fase di ricarica o di funzionamento, emette un avviso, per ricordare all'utente di ricaricarlo.
  - ◆ Se Robomow non è collegato all'presa di ricarica durante un tempo determinato, passerà alla modalità di "sonno profondo" per conservare l'energia esistente.
  - ◆ Per riattivare Robomow dal suo stato di riposo: estraete il gruppo batterie per 10 secondi e quindi reinseritelo.

## 6.4 Deposito fuori stagione

Preparativi per il deposito stagionale di Robomow:

- Ricaricate completamente il gruppo batterie.
- Estraete il gruppo batterie da Robomow e depositatelo in posizione asciutta alla temperatura ambiente.
  - Il gruppo batterie può essere lasciato in garage o in una baracca se la temperatura non vi scende sotto -20 °C.
- Ricaricare il gruppo batterie ogni tre mesi durante il periodo di deposito.

**❗ Importante ❗** Per ulteriori dettagli sul deposito invernale, fate riferimento alla sezione 10.9.



## Capitolo 7 Impostazione del Robomow ed uso delle funzioni avanzate

### 7.1 Opzioni d'uso manuale

- Staccate il comando manuale dal suo supporto.

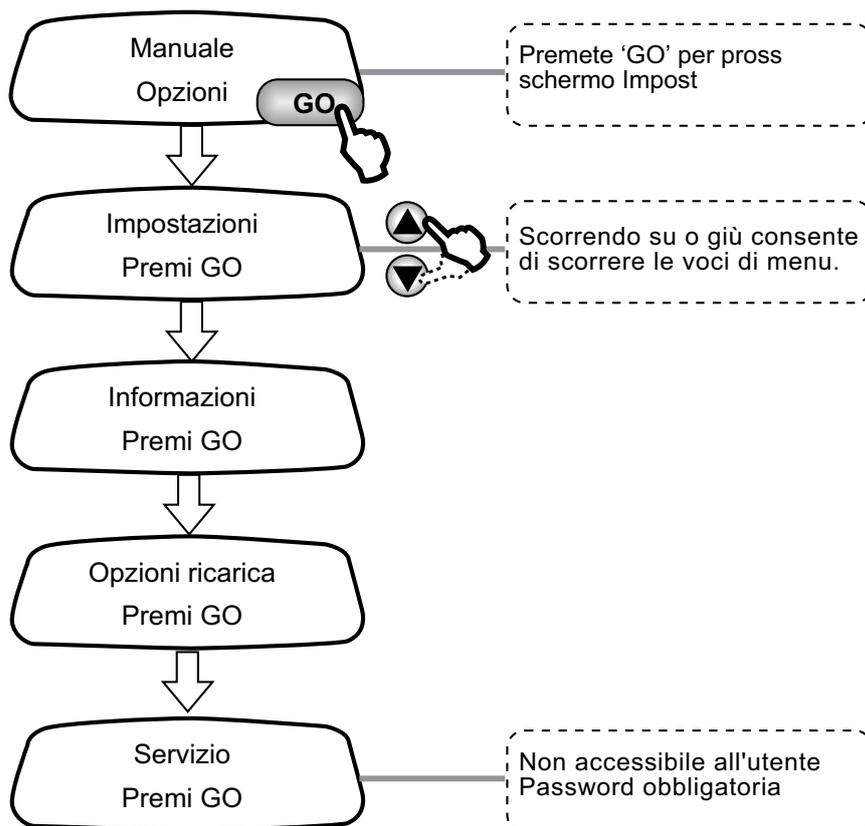
L'indicazione del quadrante diventa opzioni d'uso manuale

- Premete una volta **GO** per selezionare opzioni d'uso manuale pe passare allo schermo successivo: "Impostazioni".

- Usate le frecce ▼/▲ per scorrere il menu delle opzioni d'uso manuale.

- **Norme generiche di navigazione**

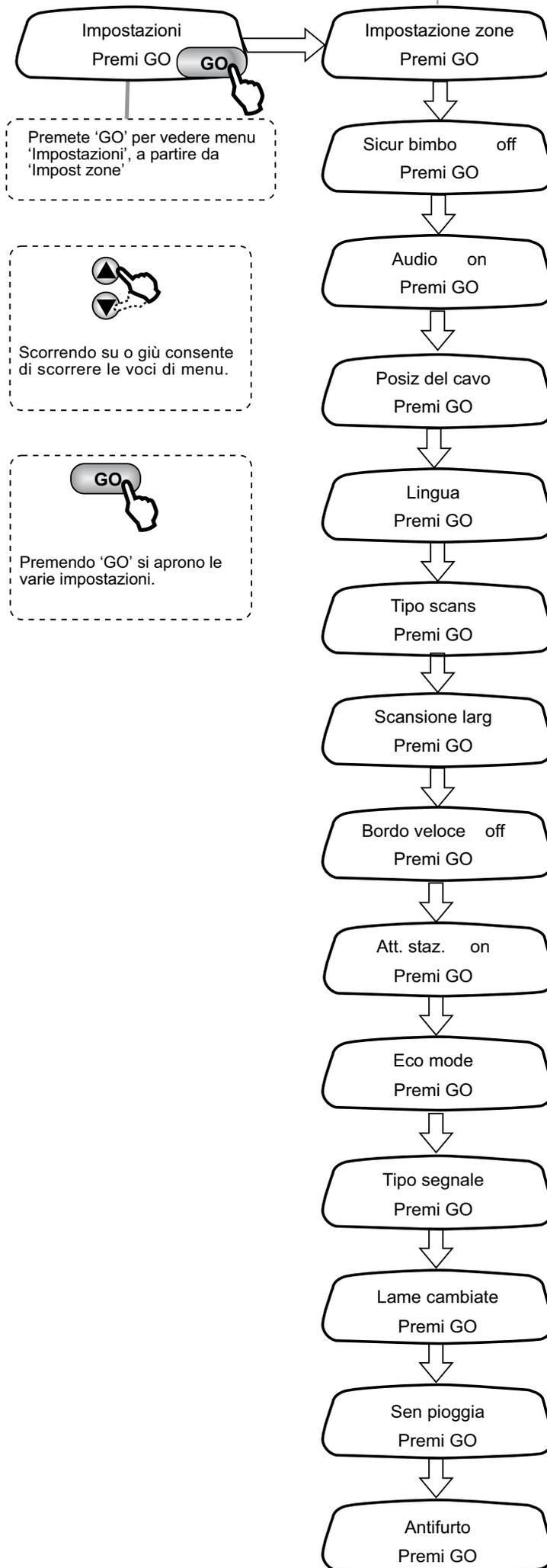
- ◆ Usate il pulsante **GO** per selezionare una voce di menu o confermare una selezione.
- ◆ Usate il pulsante **C** ogni volta che ritornate al menu principale
- ◆ Usate le frecce in su/in giù ▼/▲ per abilitare/disabilitare le opzioni deiderate.  
Quando vi trovate su un'opzione da selezionare, premete **GO** per selezionarla o confermarla.



### 7.2 Impostazioni

Robomow offre numerose opzioni d'impostazione. Il menu Umpostazioni e la via per accedere a tutte le possibilità.

- Aprite il menu Impostazioni.
- Premete **GO** per selezionare "Impostazioni" e aprite l'elenco delle opzioni d'impostazione per Robomow  
L'opzione "set up zone" è la prima opzione visualizzata.
- Usate i tasti a freccia ▼/▲ per scorrere l'elenco finché arrivate all'opzione che desiderate impostare.
  - ◆ Premete **GO** all'apparire di tale opzione per selezionarla, ed iniziate il processo della sua impostazione.

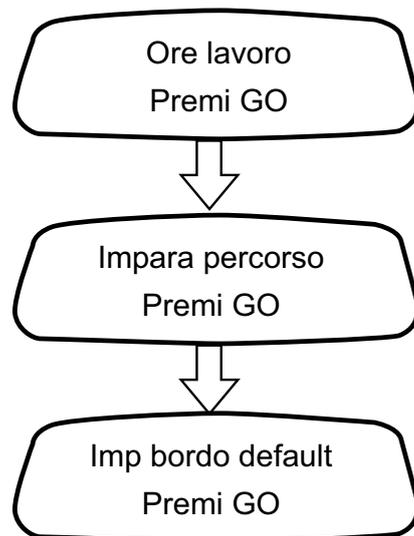


7.2.1

**Impostazione zona**

Usate "set up zone" per specificare le opzioni di funzionamento nelle zone determinate del vostro prato.

- Da "set up zone" premete **GO**.
- Scorrete ▼/▲ per scegliere la zona specifica che desiderate impostare.
- Premi **GO**.



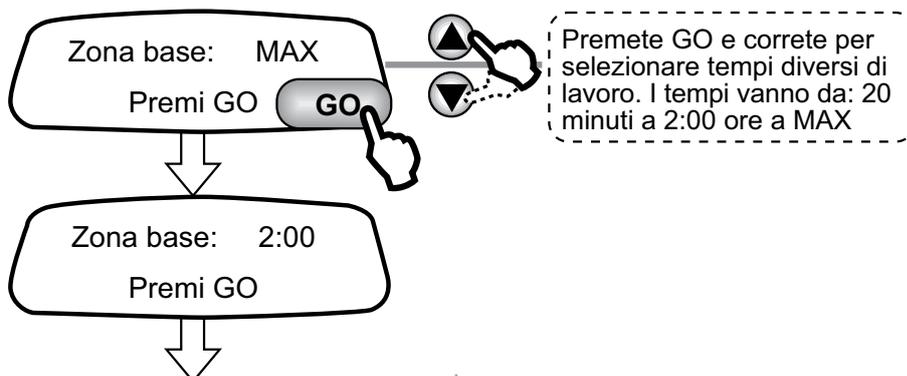
**Ore lavoro**

Usate l'opzione Ore Lavoro per impostare un tempo diverso dal tempo MAX default.

Potete usare l'opzione Ore Lavoro per 3 zone diverse. Ciascuna delle zone selezionate può avere un tempo di lavoro differente. Ciò è molto utile quando le zone sono di dimensioni differenti e richiedono quindi tempi di lavoro differenti.

- ◆ Per la zona della stazione base (solo in RL2000), l'impostazione "Ore lavoro" determina il tempo impiegato dalla stazione base nella partenza manuale.

Potete anche impostare un tempo di lavoro specifico di funzionamento. Questo è impostato quale parte dell'impostazione del programma settimanale (fate riferimento al Capitolo 5).

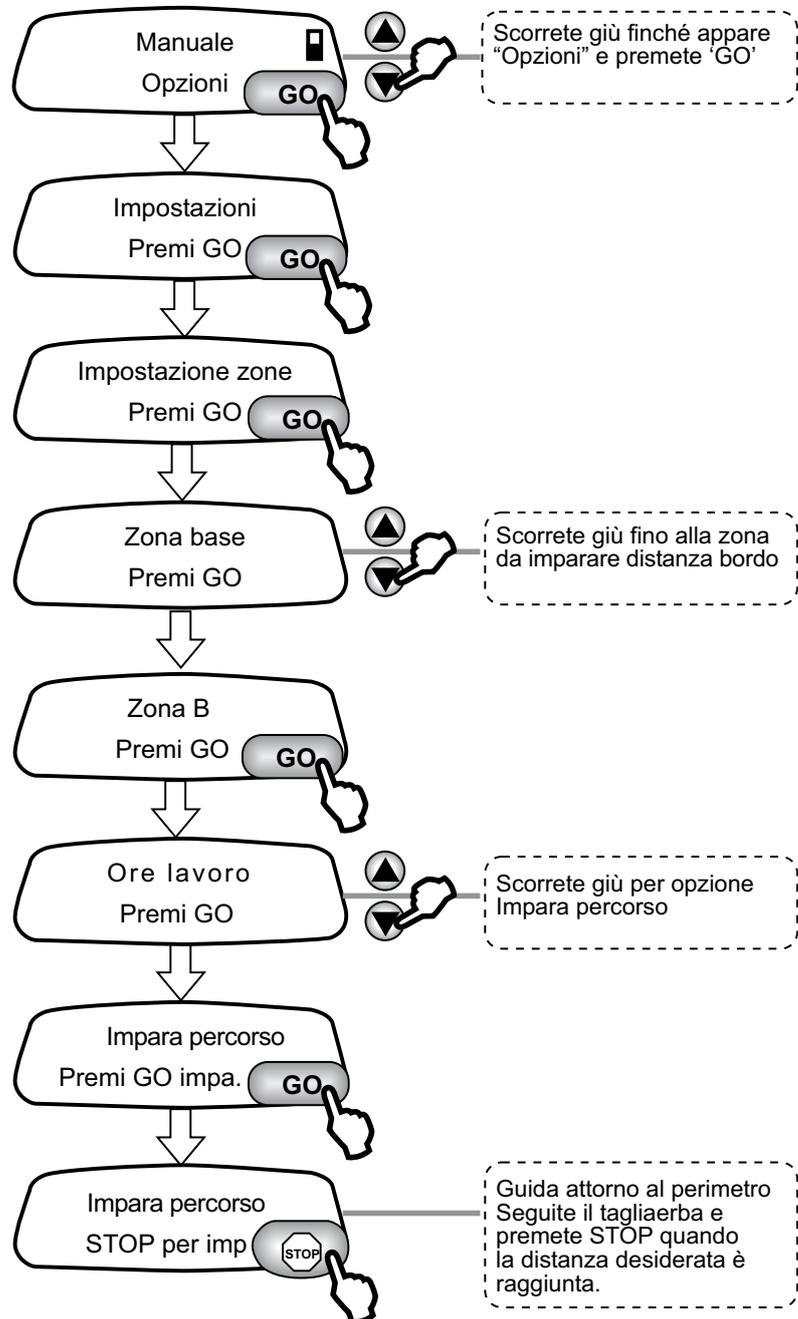


## Impara percorso

Solo per zone NON controllate dalla stazione base:  
 Usate l'opzione "Impara percorso" per impostare ("insegnare") una distanza per il taglio dell'erba sui bordi differente da quella default di Robomow's (da 1,5 a 2 giri attorno al cavo perimetrale). Ad esempio, potreste volergli insegnare di farlo per la distanza di un giro completo.

Questa distanza imparata resterà valida fintanto che il taglio dell'erba sui bordi viene imparata di nuovo o fintanto che viene restituita al valore default di Robomow.

- ◆ Posizione di Robomow alla partenza per il taglio dell'erba sui bordi.
- ◆ Reinserite il comando manuale sul suo supporto.
  - Regolate il comando e la sua bobina finché è allo stesso livello della superficie di Robomow.
- ◆ Seguite i passi qui illustrati per iniziare il processo "Impara percorso".
- ◆ Robomow si muove attorno al cavo perimentrale. Seguitelo e premete il pulsante  quando la distanza desiderata è raggiunta.



### Imposta bordo default

Usate la funzione bordo default per reimpostare il taglio dell'erba di una zona specifica sui valori default di Robomow.

#### 7.2.2 Sicurezza bimbo

“Prot.bimbo” è un accorgimento di sicurezza che previene ai bambini o altre persone non autorizzate di attivare Robomow.

Quando Prot.bimbo è attivata, Robomow si mette in funzione SOLO dopo averlo sbloccato.

**!** **IMPORTANTE** **!** Si raccomanda caldamente di attivare questo accorgimento. Questo impedisce a bambini o a chiunque altra persona non pratica del tagliaerba di attivarlo.

Per sbloccare la sicurezza bimbo di Robomow:

◆ Premete la freccia  e quindi premete il tasto 

#### 7.2.3 Segnali

Usate l'opzione Audio per disattivare tutti i segnali che non sono di sicurezza.

Questa opzione LASCIA tuttavia attivabili tutti i segnali di sicurezza.

#### 7.2.4 Posiz del cavo

Usate l'opzione Posiz del cavo per testare la posizione del cavo perimetrale in modalità “Bordo”, eseguendo ciò con i motori del tagliaerba spenti.

Questo previene danni al cavo perimetrale dopo che la sua installazione è stata completata.

#### 7.2.5 Lingua

Usate l'opzione Lingua per visualizzare le informazioni in altre lingue.

#### 7.2.6 Scan Tipo

**Usate l'opzione Scan Tipo quando desiderate che il tagliaerba si muova in modo sistematico secondo un modello parallelo. Questo tipo di movimento del tagliaerba sostituisce il movimento casuale default di Robomow con un movimento sistematico parallelo, senza usare una bussola (scansione larga) o usando una bussola (scansione parallela).**

Nel funzionamento casuale il movimento di Robomow è di tipo irregolare in quanto apre un angolo diverso ogni qualvolta si imbatte nel cavo perimetrale o in un ostacolo.

**!** **IMPORTANTE** **!** Si raccomanda di modificare le impostazioni da quelle casuali default, solo se Robomow non copre tutte le sezioni dell'area di lavoro. Se l'opzione parallela causa il ritorno di Robomow avanti e indietro nella stessa direzione senza possibilità di progresso, usare l'opzione di scansione larga o di scansione casuale.

## 7.2.7

**Scansione larg**

Usate l'opzione Scansione larg per cambiare il movimento di taglio di Robomow. Questo può essere molto vantaggioso in alcuni prati.

- Se il tagliaerba si muove avanti e indietro lungo lo stesso tracciato, è raccomandabile aumentare la larghezza di scansione.

RL2000  
Solo

## 7.2.8

**Att. staz.**

Usate la funzione Att. staz. per aprire il menu delle opzioni di posteggio della stazione base.

Se Att. staz. non è attivata, i menu delle opzioni di posteggio non sono visibili.

RL2000

## 7.2.9

**Eco mode**

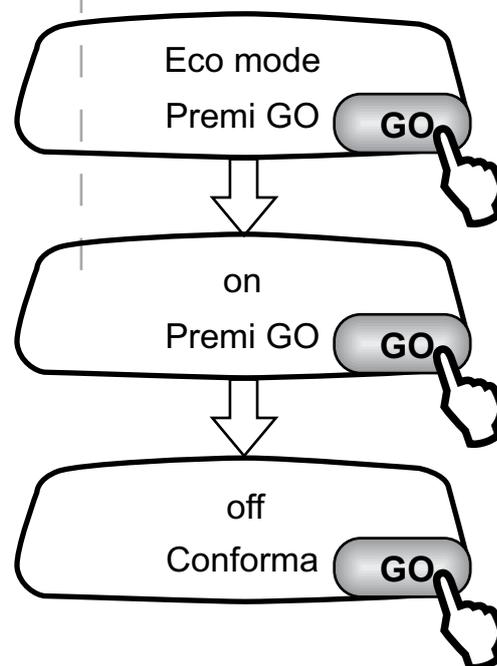
Usate l'opzione ECO (Economica) per far funzionare Robomow con la minima energia necessaria per tagliare l'erba e curare il prato.

Il funzionamento in Eco mode riduce il livello del rumore emesso da Robomow durante la messa in funzione e consente maggiori periodi di funzionamento.

 Per RL2000: ECO mode è attivo per default. ECO mode si spegne automaticamente, aumentando la potenza dei motori tagliaerba, per brevi periodi di tempo, in zone o laddove viene riscontrata erba alta e densa. Robomow ritorna al funzionamento con ECO mode attivo al cessare di tale condizione.

 Per RL555/RL855: quale default, ECO mode è impostato su OFF.

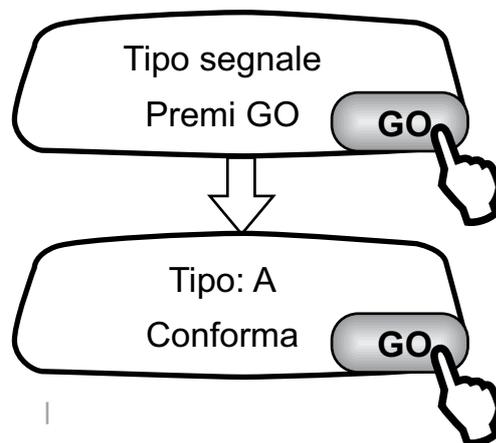
ECO mode può essere attivato per ridurre il rumore emesso o per aumentare il tempo di funzionamento quando è selezionato il tempo di lavoro MAX.



## 7.2.10

**Tipo segnale**

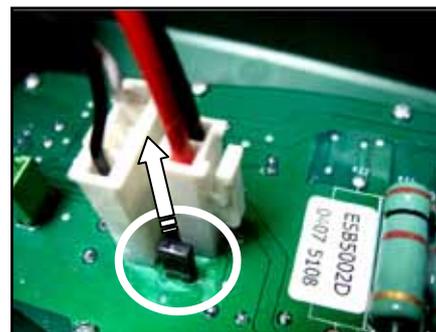
Usate "Tipo segnale" per cambiare la frequenza del segnale del cavo perimetrale dal tipo A (default) al tipo B.



- Per passare al segnale di tipo B, rimuovere il cavalletto del segnale dalla scheda della stazione base / cavi perimetrali (come illustrato).

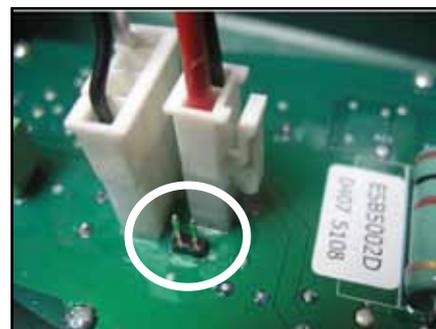
**⚠ IMPORTANTE ⚠** Conservate il cavalletto del segnale in luogo sicuro, nel caso deveste reinserirlo in futuro.

- Per fare ritorno al segnale di tipo A, inserite il cavalletto del segnale sulla scheda della stazione base / cavi perimetrali.



Il cambio del tipo di segnale è di solito il risultato di una interferenza al segnale del cavo perimetrale. Può essere causata dal segnale di un altro cavo in un prato adiacente (se i vicini usano un robot tagliaerba) o da un altro elettrodomestico che funziona alla stessa frequenza.

- Possibili sintomi di interferenza:
  - ◆ Quando il tagliaerba oscilla visibilmente muovendosi lungo il cavo.
  - ◆ Quando il tagliaerba cambia direzione senza raggiungere il cavo.
  - ◆ Se il tagliaerba passa sopra il filo perimetrale ed esula dall'area designata.
  - ◆ Se viene visualizzato il messaggio 'Start inside' anche quando Robomow si trova all'interno dell'area designata pur essendo il cavo perimetrale collegato con la polarità corretta



### 7.2.11 **Lame sostituite**

Usate l'opzione Lame sostituite dopo aver sostituito le lame. Questo azzererà il contatore in modo che questo vi ricordi di cambiare le lame nuovamente dopo le prossime 200 ore di funzionamento. (Per ulteriori dettagli sulla sostituzione delle lame, fate riferimento a 10.3).

### 7.2.12 **Sensore pioggia**

La funzione di sensore pioggia consente al tosaerba di percepire la pioggia e di saltare o arrestare opportunamente il funzionamento.

Nel menu Sen pioggia vi sono tre opzioni:

- Sensore pioggia on/off** – Consente di disattivare la funzione sensore pioggia per permettere il funzionamento in condizioni di pioggia o di erba umida.
- Rilevamento** – Visualizza la lettura corrente del sensore pioggia.
- Impostaz.sensori** – per impostare la sensibilità del sensore pioggia.

La sensibilità default è 9. Questo significa che ogni lettura inferiore a 9 causa l'arresto di Robomow per aver rilevato pioggia.

### 7.2.13 **Antifurto**

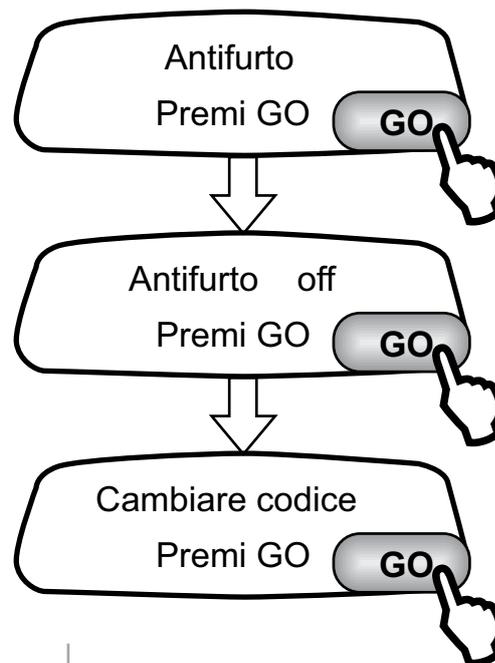
Usate l'opzione antifurto per impostare un codice che deve essere inserito per poter mettere in funzione Robomow.

Vi sarà chiesto di inserire un codice di quattro cifre di vostra scelta da usare quale vostro personale codice di sicurezza.

- Per modificare un password esistente, vi viene prima chiesto di inserire il vecchio old password.

**⚠ IMPORTANTE ⚠ Assicuratevi di registrare il codice per futuro riferimento.**

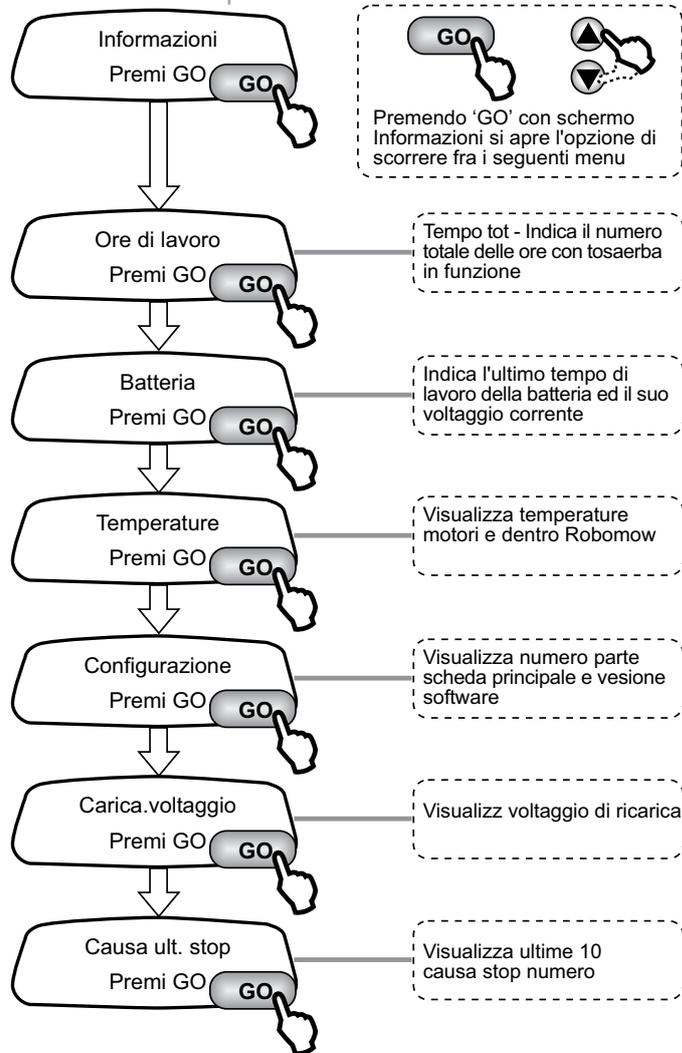
**Troverete dove registrare il vostro codice personale di sicurezza al Capitolo 9 di questo manuale.**



7.3

**Informazioni**

- Premete **GO** alla visualizzazione di Informazioni per aprire il dialogo Informazioni e scorrere i seguenti sotto-menu

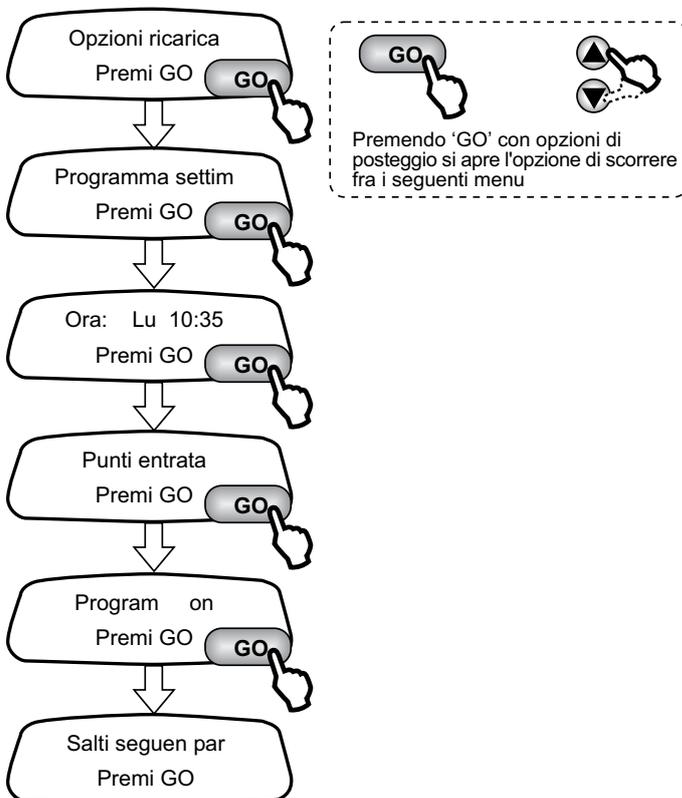


RL2000 Solo

7.4

**Opzioni ricarica (solo stazione base)**

- Premete **GO** alla visualizzazione di Opzioni ricarica per aprire le opzioni e scorrere i seguenti sotto-menu



RL2000

## Punti entrata

'Punti di entrata' sono punti specifici in cui il tosaerba lascia il bordo e si dirige nel prato per tagliare l'erba dell'area interna.

Robomow viene fornito senza alcuna impostazione di punti d'entrata. Per prati di forma comune NON vi è alcun bisogno di impostare specifici punti d'entrata.

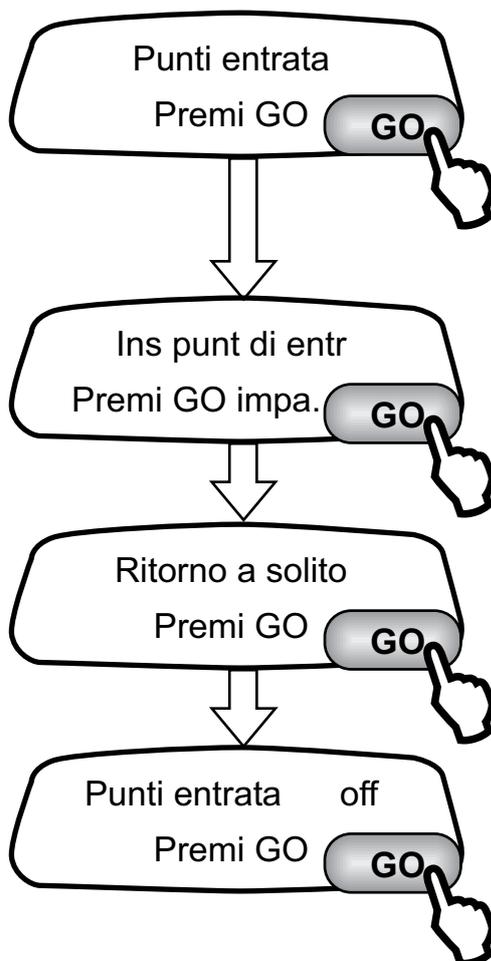
- Se il vostro prato è "speciale", potete attivare l'opzione 'Punti d'entrata'.

Ciò migliora la copertura dell'area di taglio erba.

La funzione 'Punti entrata' fa uso di tre punti d'entrata default: alla stazione base, al 30% ed al 60% della lunghezza dei cavi perimetrali. Robomow usa i tre punti d'entrata nell'ordine ciclico. Non si può impostare un punto d'entrata specifico in un giorno specifico.

- Se i punti d'entrata default non sono adatti al vostro prato, selezionate l'opzione Set punti entrat. In questo modo sarete in grado di impostare punti d'entrata alternativi e stabilire giorni programmati del programma settimanale per ciascuno dei punti.

Selezionate l'opzione Punti entrata per aprire le opzioni e scorrere i seguenti sotto-menu.



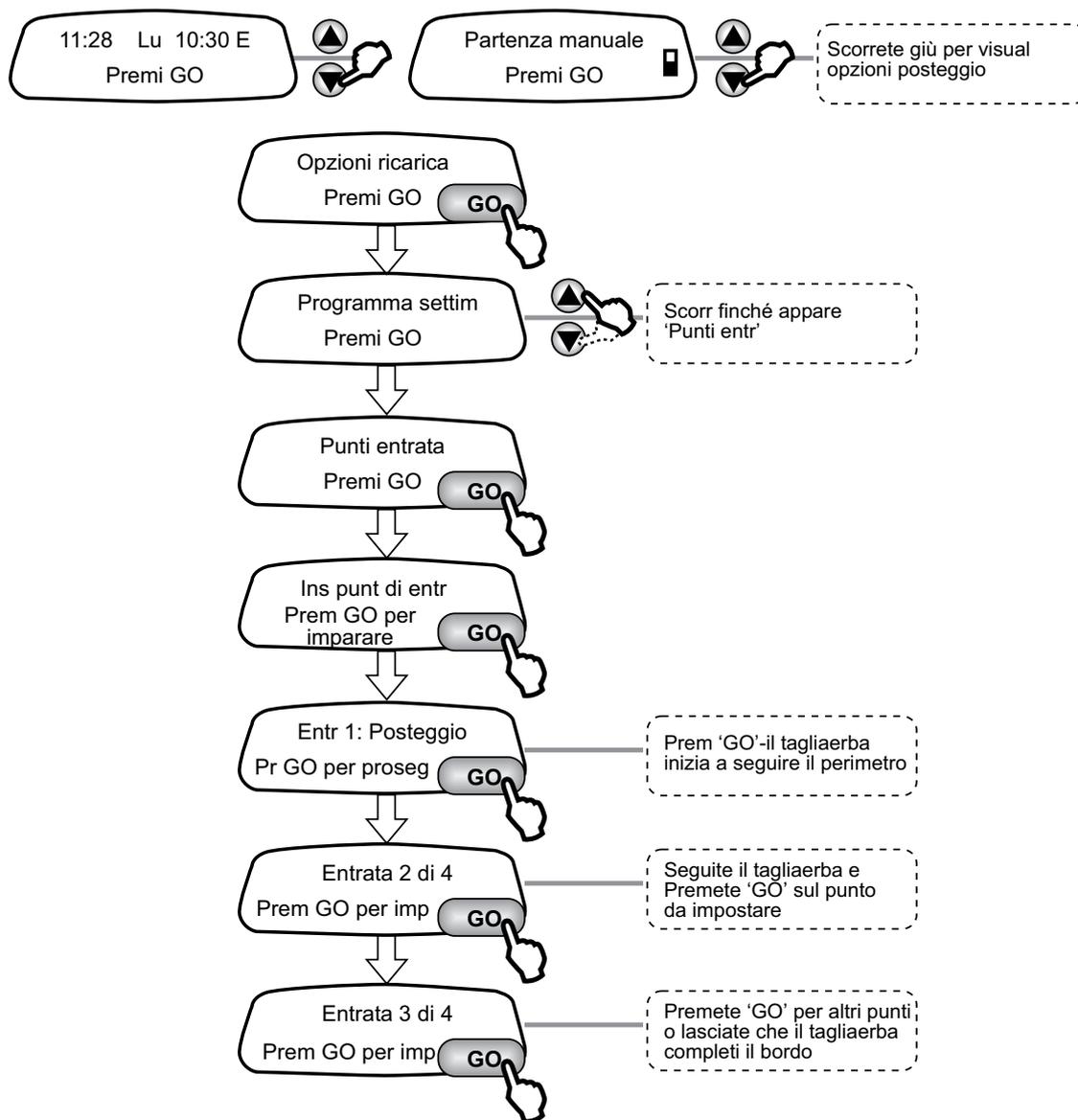
Premendo 'GO' con schermo Informazioni si apre l'opzione di scorrere fra i seguenti menu

### Ins punt di entr

Sono consentiti fino a quattro punti d'entrata. La stazione base è sempre prevista ed è sempre definita come punto d'entrata N. 1.

- ◆ Collocate Robomow sulla stazione base con il comando manuale al suo posto.
- ◆ Seguire la procedura indicata di seguito per impostare i punti d'entrata.

Appare uno dei seguenti messaggi quando il tagliaerba si trova in stazione posteggio



- ◆ Se preferite avere solo 2 o 3 punti d'entrata -> premete  in qualsiasi fase del processo.
- ◆ Se preferite non attendere che Robomow completi il suo viaggio di ritorno alla stazione base -> premete  in qualsiasi fase del processo.
- ◆ Se iniziate il processo quando viene visualizzata "Start manuale", ed avete precedentemente selezionato punti d'entrata -> vi sarà chiesto di selezionare il punto d'entrata.

### Ritorno a solito

Usate Ritorno a solito per ripristinare i punti d'entrata predefiniti in fabbrica.

Robomow farà ritorno ai punti d'entrata predefiniti: Stazione base, 30% e 60% della lunghezza del perimetro.

### Punti entrata - on/off

Usate quest'opzione per iniziare a tagliare l'erba direttamente dalla stazione base verso l'area interna: NESSUN punto d'entrata.

L'impostazione senza punti d'entrata è raccomandata se il prato è quadrato o rettangolare SENZA passaggi ristretti.

#### 7.4.2

### Programma on/off

Usate questa funzione per disattivare il programma settimanale.

#### 7.4.3

### Salti seguen par

Usate questa opzione per saltare il prossimo funzionamento programmato.

Vi sono due modi per saltare la prossima partenza:

- ◆ Scorciatoia – quando il tagliaerba si trova alla stazione base premere il pulsante  per visualizzare quanto segue:

- ◆ Premere  per conferma.

OPPURE

- Aprire il menu delle opzioni di posteggio e scorrere fino all'opzione Salta la prossima partenza.
- ◆ Premere  per conferma.
- Dopo aver attivato l'opzione Salti seguen par., Robomow visualizza l'ora della prossima partenza (dopo quella che è stata saltata).

Salta prox. on

Conforma





## Capitolo 8 Ricerca e riparazione dei guasti

### 8.1 Testo dei messaggi di errore

Robomow monitorizza continuamente il proprio funzionamento. Produce messaggi di testo per assistervi nel metterlo in funzione opportunamente: messaggi di testo in caso di un guasto operativo così come messaggi di testo che chiedono all'utente di eseguire una certa operazione.

- Di solito, quando il tagliaerba si ferma, viene visualizzato un messaggio. Il messaggio resta in mostra per 15 minuti.
- Se intervenite dopo questi 15 minuti, il quadrante è vuoto.
- Per riattivare Robomow e vedere l'ultimo messaggio di testo visualizzato prima dell'arresto, premete  o estraete il comando manuale dal suo supporto.
- Il codice di guasto può essere anche visualizzato con il menu "Informazioni", sotto "Codice ultimo arresto". Quest'informazione può essere richiesta qualora sia necessario rivolgersi al servizio di assistenza.
  - ◆ Scorciatoie per riattivare il tagliaerba e vedere la "Causa ult.stop", premete la freccia UP  una volta, quando è visualizzato il messaggio d'arresto.
- Se uno specifico problema si ripresenta, è raccomandabile annotare il codice di guasto prima di chiamare il servizio di assistenza.

La tabella che segue riporta tutti i messaggi di guasto e le loro cause più comuni. La prossima tabella fornisce dettagli e possibili cause di altri guasti, che non forniscono messaggi.

Se il guasto non può essere risolto usando le tabelle, bisogna rivolgersi al servizio di assistenza.

### 8.2 Messaggistica

Messaggio visualizzato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>B</b> Blocco percorso	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Respingente premuto durante il riscaldamento.</li> <li>- Resp. premuto più di 2 sec durante il taglio manuale.</li> <li>- Resp. premuto partendo dalla stazione base</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Spostate Robomow da ostacoli che premono sul resp.</li> <li>- Guidate man. Robomow via dall'ostacolo.</li> </ul>
<b>C</b> Calibrazione richiesta	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Visualizzato solo nel primo avvio</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Seguite le istruzioni del quadrante per calibrare Robomow</li> </ul>
Difetto caric	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Il processo di ricarica non è attivo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Contattate il servizio di assistenza</li> </ul>
Altez.taglio ver	<ul style="list-style-type: none"> <li>- I motori del tagliaerba hanno sopportato troppo a lungo una sovracorrente o un ostacolo è attaccato o avvolto attorno alle lame.</li> <li>- Qualcosa impedisce alla lama di ruotare liberamente. Erba accumulata sotto il pianale del tosaerba; corde o oggetti simili avvolti attorno alla lama.</li> <li>- Oggetti incastrati sotto al pianale che impediscono di ruotare alla lama.</li> </ul>	<p><b>ATTENZIONE</b> – Rimuovere il gruppo batterie prima di sollevare il tagliaerba.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Ispezionate se materie estranee o rottami impediscono la rotazione della lama.</li> <li>- Pulite accuratamente l'erba tagliata che si è accumulata usando un bastoncino di legno.</li> </ul>
Verifica dell'interruttore perimetrale	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Robomow tenta di partire dalla stazione base e l'interruttore perimetrale non risponde</li> <li>- Il cavo perimetrale è interrotto nel momento della partenza</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Attivate l'interruttore perimetrale e verificate interruzioni del cavo.</li> </ul>

Messaggio visualizzato	Probabile causa / evento	Azione correttiva	
Contr. potenza	<ul style="list-style-type: none"> <li>- L'alimentatore / dispositivo di ricarica non è inserito correttamente nella presa di rete.</li> <li>- La spina di ricarica non è ben inserita nella presa di ricarica del tagliaerba</li> <li>- Il processo di ricarica si è interrotto a causa di una temporanea caduta di corrente.</li> </ul>	Staccate la spina di ricarica dal tagliaerba, verificate che l'alimentatore sia collegato alla presa di rete e ricollegate la spina del tagliaerba per riprendere la ricarica.	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- La presa non è energizzata o manca l'alimentazione di rete</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Energizzate la presa elettrica.</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- I contatti del tagliaerba non toccano i contatti della stazione base</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Assicurate che entrambe le ruote motrici del tagliaerba siano a livello con la base della stazione base (se necessario, sollevate le aree sotto le ruote motrici)</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- I contatti del tagliaerba o della stazione base sono sporchi</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Pulite i contatti con una spazzola ed un panno.</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- La ricarica non è rilevata, anche se i contatti del tagliaerba sono in contatto fisico con quelli della stazione base (il tagliaerba si trova all'ingresso della stazione base).</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificate il corretto collegamento dei cavi ai contatti della stazione base.</li> <li>- Verificate il fusibile di ricarica da 5A (sillevate lo sportello di plastica sotto il comando manuale).</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Il tagliaerba non raggiunge la stazione base nel tempo e nei limiti di distanza.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificate che il tagliaerba sia messo in funzione in zona di ricarica.</li> <li>- Verificate che il tagliaerba non scivoli o non sia bloccato sulla sua via verso la stazione base.</li> </ul>	
Controlla segnal Premi GO	<ul style="list-style-type: none"> <li>- L'impostazione 'Tipo di segnale' del menu ed il cavalletto del segnale sull'interruttore perimetrale non corrispondono;</li> <li>- Il funzionamento automatico inizia quando Robomow viene collocato al di fuori del circuito del cavo perimetrale.</li> <li>- Il cavo perimetrale è collegato al connettore ma la polarità è errata.</li> <li>- Robomow rivela interferenze di segnale da un prato adiacente o da un altro elettrodomestico che funziona in zona;</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Impostate il menu 'Tipo di segnale' su 'A' e verificate che il cavalletto di segnale sia installato sulla scheda dell'interruttore perimetrale; oppure impostate su 'B' e togliete il cavalletto di segnale dalla scheda;</li> <li>- Collocate il tagliaerba all'interno del prato e premete il pulsante 'GO'.</li> <li>- Scambiate le due estremità del cavo collegate al connettore fra loro (connettore verde che collega alla stazione base).</li> <li>- In caso di interferenza di segnale chiamate il servizio di assistenza;</li> </ul>	
D	<ul style="list-style-type: none"> <li>- I contatti del tagliaerba non toccano i contatti della stazione di posteggio</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Assicurate che entrambe le ruote motrici del tagliaerba siano a livello con la base della stazione di posteggio (se necessario, sollevate le aree sotto le ruote motrici)</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- I contatti del tagliaerba o della stazione di posteggio sono sporchi</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Pulite i contatti con una spazzola ed un panno.</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- La ricarica non è rilevata, anche se i contatti del tagliaerba sono in contatto fisico con quelli della stazione di posteggio (il tagliaerba si trova all'ingresso della stazione base).</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Attivate l'interruttore perimetrale</li> <li>- Verificate il corretto collegamento dei cavi ai contatti della stazione di posteggio.</li> <li>- Verificate il fusibile di ricarica da 5A (sillevate lo sportello di plastica sotto il comando manuale).</li> </ul>	
Probl. ricarica	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Il tagliaerba non raggiunge la stazione di posteggio nel tempo e nei limiti di distanza.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificate che il tagliaerba sia messo in funzione in zona di posteggio.</li> <li>- Verificate che il tagliaerba non scivoli o non sia bloccato sulla sua via verso la stazione di posteggio.</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- I motori di trazione hanno lavorato troppo a lungo in sovraccarico.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Non serve prendere misure speciali. Robomow riprenderà automaticamente il funzionamento quando il motore di trazione si sarà raffreddato.</li> </ul>	
Trasmiss. sovrac. raffred. attend.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Guasto interno</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Contattate il servizio di assistenza</li> </ul>	
E	Inserire codice	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Il sistema antifurto è attivato</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Inserite il codice a 4 cifre corretto. 'l'antifurto' può essere disattivato sotto 'Opzioni'. Contattate il servizio d'assistenza in caso di perdita di codice.</li> </ul>

Messaggio visualizzato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>F</b>		
<b>Guasto al respingente ant-post</b>	- Guasto respingente interno	- Contattate il servizio di assistenza
<b>Pressione respingente ant-post</b>	- Il respingente ant/post è costantemente premuto	- Spostate il tosaerba da oggetti che premono sul respingente.
<b>Problema ruota anteriore</b>	- La ruota anteriore ha lasciato il terreno per più di 8 – 10 secondi.	<b>ATTENZIONE</b> – Rimuovere il gruppo batterie prima di sollevare il tagliaerba.
		- Robomow ha urtato contro un ostacolo, sollevando la parte anteriore. Rimuovete o escludete questo oggetto dall'area di taglio.
		- Robomow è usato in pendenza troppo ripida per un taglio sicuro dell'erba. Escludetela dall'area di taglio.
		- L'erba alta impedisce che la ruota anteriore aderisca stabilmente sul terreno. Aumentate l'altezza di taglio
	- Il terreno presenta buche e rientranze in cui la ruota anteriore può cadere passandovi sopra. Riempite le buche con terriccio e livellate.	
<b>H</b>		
<b>Temp. alta Discon. carica</b>	- Robomow è ricaricato tramite la spina e la temperatura ambiente è fuori campo (al di sopra di 70°C);	- La ricarica di Robomow non è consentita quando la temperatura ambiente supera i 70°C; staccate la spina di ricarica ed attendete finché la temperatura scende o portare Robomow a ricaricarsi in ambiente più fresco.
<b>Temp. alta attendere...</b>	- Robomow è ricaricato tramite la stazione base e la temperatura ambiente è fuori campo (al di sopra di 70°C);	- Non fare nulla. La ricarica è interrotta e Robomow attende che la temperatura scenda al di sotto del limite consentito; se la temperatura resta fuori campo per più di 12 ore, il messaggio diventa 'Temp. Alta'. Premere  .
<b>K</b>		
<b>Caricare Dur deposit</b>	- Il messaggio è visualizzato ogni qualvolta la spina di ricarica è staccata dal tagliaerba. - Visualizzato quando il tagliaerba non è in funzione e non è collegato alla ricarica per un lungo periodo di tempo.	- Premete qualsiasi tasto per ripristinare la visualizzazione del quadrante. - Inviare il tagliaerba di ritorno alla stazione base per ricarica / collegate la spina di ricarica oppure continuate l'operazione.
<b>Blocco chiave</b>	- La funzione sicurezza bimbo bloccando i tasti è stata attivata	- Premere la freccia <b>Su</b>  e quindi premere il pulsante <b>'C'</b> . Sicurezza bimbo può essere disattivato sotto <b>'Opzioni'</b> .
<b>L</b>		
<b>Batt scrica</b>	- Il tagliaerba cerca la stazione base ma il voltaggio della batteria è troppo basso per continuare il processo di ricerca.	- Guidate manualmente il tagliaerba per la ricarica alla stazione base
<b>Temp bassa Discon. carica</b>	- Robomow è ricaricato tramite la spina di ricarica e la temperatura ambiente è fuori campo (sotto 0°C); staccate la spina di ricarica da Robomow.	- La ricarica di Robomow non è consentita quando la temperatura ambiente non raggiunge 0°C; staccate la spina di ricarica ed attendete finché la temperatura sale o portate Robomow a ricaricarsi in ambiente più caldo.
<b>Temp bassa attendere...</b>	- Robomow è ricaricato tramite la stazione base e la temperatura ambiente è fuori campo (al di sotto di 0°C);	- Non fare nulla. La ricarica è interrotta e Robomow attende che la temperatura salga al di sopra del limite consentito; se la temperatura resta fuori campo per più di 12 ore, il messaggio diventa 'Temp. bassa'. Premere  .
<b>Probl.tagl.sin./Probl.tagl.cent./Probl.tagl.dest.</b>	- Il motore di taglio è guasto o disconnesso	- Contattate il servizio di assistenza

Messaggio visualizzato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>M</b> Sovracc.taglio raffred. attend.	- I motori di del tagliaerba hanno lavorato troppo a lungo in sovraccarico.	- Non serve adottare misure speciali - Robomow rinnoverà automaticamente il funzionamento, quando il motore di rotazione delle lame si sarà raffreddato.
<b>N</b> Mancasegnafile	- L'interruttore perimetrale non è stato attivato o non è collegato alla zona in cui va tagliata l'erba.	- Verificate che l'interruttore perimetrale sia collegato alla zona corretta e sia attivato.
<b>R</b> Rivelata pioggia GO ignora solo comando manuale	- Robomow denota pioggia quando è premuto GO	- Non mettete in funzione Robomow quando il tempo è piovoso e l'erba è umida; se scegliete di ignorare, premete il pulsante 'GO'; la scelta è valida solo per l'operazione corrente
Pronto Caricare	- La batteria è completamente ricaricata	- Mantenete il dispositivo di ricarica (alimentatore) collegato e funzionante
Carica batterie	- È stato raggiunto il tempo massimo di funzionamento	- Collegare il dispositivo di ricarica al tagliaerba.
Cambiare lame ogni 200 ore	- Un promemoria automatico di sostituzione delle lame viene visualizzato ogni 200 ore	- Sostituite le lame e mettete in funzione il contatore del promemoria di sostituzione scegliendo l'opzione ' <b>Lame sostituite – Ripulire memoria</b> ' dal menu ' <b>Opzioni</b> '
Altro rientro	- Calibrazione non riuscita a causa di interferenze dall'area immediata	- Spostate Robomow di 3-4 m dal punto in cui si trova e tentate di ricalibrare.
<b>S</b> Impos. paese	- Visualizzato solo nel primo avvio.	- Seguite le istruzioni sul quadrante LCD per impostare la nazione
Imposta ora	- Visualizzate ogni qualvolta il gruppo batterie viene estratto dal tagliaerba (operazione di reimpostazione)	- Impostate il tempo reale sull'orologio (giorno ed ora)
Batt.bassa	- Robomow ha saltato l'ultima partenza a causa del basso voltaggio della batteria	- Confermate che c'è tempo a sufficienza tra due partenze contigue per la ricarica della batteria prima del funzionamento programmato (min 16 ore tra le partenze)
Fermo: pioggia Solo comando manuale avanzato	- Robomow ha saltato l'ultima partenza avendo avvertito pioggia	- Non è raccomandabile tagliare erba bagnata o umida, ma se scegliete di ignorare il sensore pioggia, modificate l'impostazione del sensore pioggia in 'off' dal menu 'Preferenze utente'.
Start altro lato	- È avvenuto un errore sconosciuto ed è richiesto l'intervento dell'utente	- Guidate manualmente il tagliaerba da questa area particolare e riavviate l'operazione.
	- I motori di trazione delle ruote hanno lavorato in condizioni di pesante carico	- Verificate che il tagliaerba non sia inceppato, facendone girare le ruote.
Start inside	- Il funzionamento automatico inizia quando Robomow viene collocato al di fuori del circuito del cavo perimetrale.	- Collocate il tagliaerba all'interno del prato e premete il pulsante 'GO'.
Difetto Termistori	- Termistori guasti / disconnessi (protezione surriscaldamento)	- Contattate il servizio di assistenza
Tempo cpl.	- Il tempo di funzionamento impostato per quella zona è stato raggiunto.	- Se tutto il taglio dell'erba è stato completato per quel giorno collegate il dispositivo di carica.
Attendere segnale...	- Robomow ha interrotto il funzionamento in zona di posteggio perché non riceve alcun segnale dalla stazione base	- Verificate l'alimentazione elettrica della stazione base - Vi è un'interruzione dell'energia elettrica. Non serve prendere misure speciali - Robomow riprenderà automaticamente il funzionamento quando l'energia elettrica sarà riattivata entro un'ora dall'interruzione.

### 8.3 Altri problemi

Problema incontrato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>Stazione base</b>		
Robomow non parte dalla stazione base per funzionare all'ora impostata nel programma settimanale	- In generale, quando Robomow non inizia il funzionamento all'ora programmata, la causa è registrata sotto ' <b>Visual programma settim</b> ' (fate riferimento alla sezione 5.2 per ulteriori dettagli).	
	- Verificate che l'ora del tagliaerba sia regolata correttamente (giorno ed ora)	- Regolate l'ora (come descritto nel paragrafo 5.1)
	- Basso voltaggio delle batteria	- Verificate che vi siano almeno 16 ore per la ricarica alla stazione base prima della prossima partenza programmata
	- 'Partenza Auto' è impostata su 'off' (quando il tagliaerba si trova alla stazione base è visualizzata la 'Partenza manuale')	- Modificate l'impostazione della 'Partenza auto' in 'on' (Fate riferimento al paragrafo 7.3)
Robomow non avverte i contatti della stazione base e/o è visualizzato il messaggio 'Problema alla ruota anteriore' quando il tagliaerba si trova sulla stazione base	- L'alimentatore / dispositivo di ricarica non è inserito nella presa di rete.	- Verificate che l'alimentatore sia collegato alla presa elettrica.
Robomow ha raggiunto la stazione base ed i suoi contatti si trovano al di sotto di quelli della stazione base	- Differenza d'altezza tra la base della stazione base e la superficie del prato all'ingresso della stazione base	- Verificate che il terreno davanti alla stazione base sia a livello con la base della stazione base – se necessario aggiungete terriccio e livellate
Robomow non avverte i contatti della stazione base e/o è visualizzato il messaggio 'Problema alla ruota anteriore' quando il tagliaerba si trova sulla stazione base	- La presa non è energizzata o manca l'alimentazione di rete	- Verificate l'alimentazione della presa collegandovi un altro elettrodomestico. - Energizzate la presa elettrica. - Smontate il coperchio della stazione base svitandone le viti e verificate il corretto collegamento del cavo d'alimentazione (nero) e del filo del connettore (verde). - Verificate che l'indicatore 'ON' della stazione base lampeggi.
	- La stazione base e/o Robomow presentano segni di bruciature e/o di corrosione	- Pulite periodicamente la stazione base ed i contatti di Robomow usando solo un panno umido. - Mettetevi in contatto con il servizio di assistenza se i contatti devono essere sostituiti
	- Cattivo contatto o conduttori staccati dai contatti della stazione base (rosso e verde)	- Verificate che i contatti alle piastrine siano buoni della stazione base (estremità dei conduttori rosso e verde).
Robomow funziona nella zona controllata dalla stazione base ma si ferma ed appare il messaggio 'Ricarica batteria' o 'Tempo esaurito'	- Robomow era messo in funzione dal prato (non dalla stazione base) quando il quadrante indicava 'Zona B'	- Facendo funzionare Robomow dall'interno del prato, verificate il quadrante in 'Zona di posteggio'
Robomow cerca la stazione base in una zona senza stazione base	- Robomow era messo in funzione dal prato nel taglio dell'erba (senza 'Bordo') quando il quadrante indicava 'Zona di posteggio'	- Facendo funzionare Robomow dalla zona controllata dalla stazione base, verificate il quadrante in 'Zona B' o avviate il funzionamento in modalità 'Margine'.

Problema incontrato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>Interruttore perimetrale / Interruttore perimetrale</b>		
<p><b>‘Cavo interrotto’</b> indicatore che lampeggia sull'interruttore perimetrale o sulla stazione base</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Cavo staccato dall'interruttore</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificate che il cavo sia collegato e che i conduttori siano collegati saldamente</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Il cavo perimetrale è tagliato</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Camminate lungo il perimetro, gli ostacoli esclusi e le isole alla ricerca di una interruzione o una rottura visibile del cavo. Riparate con i connettori di cavo Robomow.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Collegamento scadente</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificate e riparate ogni collegamento insoddisfacente o corrosivo</li> </ul>
<p>L'indicatore <b>‘Collegamento scadente’</b> lampeggia sull'interruttore perimetrale <b>o</b> la stazione base emette segnali intermittenti di collegamento scadente o troppo lungo</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Cavi intrecciati, o morsetti avvitati, isolati con nastro isolante non sono accoppiamenti soddisfacenti. L'umidità del terreno causa l'ossidazione dei conduttori e dopo un certo tempo il risultato è l'interruzione del circuito.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Usate solo i giunti forniti in dotazione. Sono connettori impermeabili e forniscono un collegamento elettrico affidabile.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Cavo perimetrale troppo lungo per una zona</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Si raccomanda la massima lunghezza del cavo perimetrale di 500 m. Le aree che richiedono maggiori lunghezze devono essere suddivise in zone.</li> </ul>
<p>L'interruttore perimetrale non si attiva quando acceso.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- L'alimentatore non è collegato</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificate che l'alimentatore sia collegato alla presa di rete, ricollegate la spina dell'interruttore perimetrale e confermate che l'indicatore ON lampeggi.</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Le batterie sono completamente scariche.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Installate batterie alcaline C nuove</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Interruttore perimetrale non installato verticalmente ed esposto a acqua/pioggia.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- La protezione dell'interruttore perimetrale da acqua ed umidità può essere garantita solo quando questo è installato in posizione verticale. Sostituite l'interruttore perimetrale</li> </ul>

Problema incontrato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>Funzionamento</b>		
Robomow funziona e niente viene visualizzato sul quadrante.	- Il tagliaerba è in letargo	- Se non è collegato al dispositivo di ricarica quando non è in uso, Robomow conserva l'energia necessaria per entrare in modalità di letargo. Estraete il gruppo batterie dal tagliaerba e reinsertelo dopo 10 secondi.
	- Il gruppo batterie è stato scaricato a causa di una negligenza di manutenzione	- È obbligatorio lasciare collegato il dispositivo di ricarica a Robomow quando non in funzione. Diversamente può essere provocato un danno permanente al gruppo batterie. Contattate il servizio d'assistenza.
Robomow si muove ma le lame non tagliano.	- 'Taglio' è stato disattivato.	- Modificate dal menu 'Opzioni'
Breve tempo di funzionamento, minore del normale.	- Il gruppo batterie non è completamente carico	- Collegare il dispositivo di carica al tagliaerba e tenetelo collegato finché sul quadrante appare il messaggio ' <b>Pronto – Caricare</b> '.
	- Il 'Ore lavoro' per quella zona è impostato per l'arresto entro un certo periodo.	- Il tempo di lavoro può essere modificato da 'Opzioni'
	- L'erba è estremamente cresciuta o molto umida.	- Aumentate l'altezza di taglio. Tagliate abbastanza spesso l'erba da prevenirne la crescita eccessiva. Evitate di tagliare erba bagnata.
	- Il gruppo batterie sta arrivando ad un normale stato di fine durata.	- Sostituite il gruppo batterie. Eseguite la manutenzione del gruppo batterie come da istruzioni.
	- Il comando manuale non è stato inserito stabilmente nel supporto, così salta fuori e provoca l'arresto del tagliaerba.	- Verificate che il cavo arrotolato sia inserito nel supporto sotto al comando manuale ed il comando manuale sia riposto al livello con la superficie del tagliaerba.
Robomow ha attraversato il cavo durante il funzionamento <b>ATTENZIONE</b> Robomow è programmato per restare nell'ambito del perimetro attivo se installato correttamente. Nel caso improbabile che il tagliaerba attraversi il cavo, <b>NON</b> mettetelo in funzione finché il problema non viene risolto. Se modificando la sistemazione del cavo perimetrale non correggete il problema, contattate il servizio d'assistenza.	- Installazione impropria del cavo perimetrale o zona adiacente (vicina più di 4 m) funzionano simultaneamente.	- Fate riferimento alle regole d'installazione per la posa del cavo, in particolare sugli angoli. Non mettete in funzione più zone adiacenti simultaneamente se vicine più di 4 m.
Robomow non completa il bordo in una zona senza stazione di posteggio.	Geometria peculiare del perimetro	Eseguite ' <b>Impara percorso</b> ' (fate riferimento a 7.2.1/ Capitolo 7-4).
Robomow si blocca spesso quando si muove su terreno che non è il migliore.	Bassa distanza dal terreno.	Aumentate la distanza dal terreno fino al massimo.
	Altezza di taglio troppo bassa.	Aumentate l'altezza di taglio
	Il terreno ha bisogno di essere riassetato.	Riempite le buche, coprite o escludete le radici sporgenti ecc, allo scopo di levigare il terreno.

Problema incontrato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>Display</b>		
Il quadrante LCD visualizza in lingua straniera.	La lingua è stata cambiata o non impostata correttamente.	<p>Estraete il comando manuale e seguite la sequenza che segue;</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Premete il pulsante 'C' alcune volte</li> <li>2. Premete il pulsante 'GO' due volte</li> <li>3. Premete la freccia ▼/▲ per 4 volte (x4)</li> <li>4. Premete il pulsante 'GO' una volta</li> <li>5. Usando la freccia, scorrete fino alla lingua corretta</li> <li>6. Premete il pulsante 'GO' per conferma della selezione</li> </ol>

Problema incontrato	Probabile causa / evento	Azione correttiva
<b>Tagliaerba</b>		
Dopo che Robomow ha completato il ciclo restano larghe zone di erba non tagliata.	- Il gruppo batterie non è completamente carico	- Collegate il dispositivo di carica al tagliaerba e tenetelo collegato finché sul quadrante appare il messaggio ' <b>Pronto – Caricare</b> '.
	- Il 'Ore lavoro' non è sufficiente per le dimensioni della zona.	- Aumentate il 'Ore lavoro' sotto 'Opzioni' O impostate il 'Ore lavoro' su 'MAX'
	- Il gruppo batterie sta arrivando ad un normale stato di fine durata	- Sostituite il gruppo batterie e seguite le istruzioni di manutenzione del manuale.
	- L'erba è estremamente cresciuta o molto umida.	- Aumentate l'altezza di taglio. Tagliate abbastanza spesso l'erba da prevenirne la crescita eccessiva. Evitate di tagliare erba bagnata.
	- La capacità del gruppo batterie è danneggiata a causa di scarsa manutenzione.	- Sostituite il gruppo batterie e seguite le istruzioni di manutenzione del manuale.
Taglio d'erba scadente (erba resta sul prato)	- L'erba è troppo alta	<ul style="list-style-type: none"> <li>- È raccomandabile non tagliare più di 1/3 della parte verde dell'erba.</li> <li>- Impostate l'altezza di taglio in posizione più alta</li> <li>- Usate Robomow più frequentemente per una buona manutenzione del prato.</li> </ul>
Il respingente non si attiva urtando un ostacolo.	- L'erba è umida	- Per un taglio migliore, mettete in funzione Robomow quando l'erba è asciutta. È raccomandabile tagliare l'erba nel primo pomeriggio.
	- Le lame sono consunte	- Sostituite le lame.
	- L'ostacolo è alto meno di 15 cm, non è abbastanza rigido o è posto ad un angolo relativamente al terreno che previene il contatto perpendicolare con la superficie esterna sporgente del respingente.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Togliete l'ostacolo</li> <li>- Installate un cavo attorno all'ostacolo (fate riferimento alla sezione 2.2.1/Capitolo 2-3)</li> <li>- Escludetelo dall'area di taglio con il cavo perimetrale.</li> </ul>

## Capitolo 9 Specifiche

### Dimensioni

89 cm l x 66.5 cm w x 31.5 cm h

### Peso

Unità da 23,7 kg

+ 14,1 kg per il gruppo batterie

### Livello di rumore

Misurato – 76,6 db (Garantito – 80 db)

### Larghezza del tagliaerba

3 lame ed una totale larghezza di taglio di 53 cm

Taglia 1,5 cm fuori ruota

### Altezza di taglio

6 posizioni frontali e 2 posteriori

Lama taglio alto: 38 – 89 mm

Lama taglio basso: 26 – 63 mm

### GPM motore lame

5800 giri/min.

### Potenza equivalente motore\*

Tagliaerba a motore da 5 HP

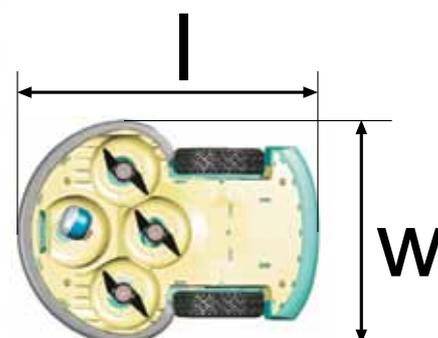
\* Confronto fianco-a-fianco



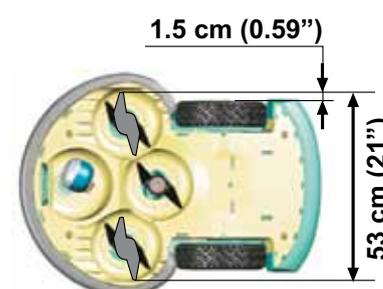
Parte laterale



Parte frontale



Parte inferiore



**Codice antifurto**

Annotate il vostro codice antifurto a 4 cifre.  
Tornate qui, se dimenticate il codice.

\_\_\_\_\_

**Numero di serie Robomow**

\_\_\_\_\_



## Capitolo 10 Manutenzione e deposito

### 10.1 Piano di manutenzione raccomandato

Intervallo tempo manutenzione	Procedura di manutenzione
Ogni uso	<ul style="list-style-type: none"> <li>💡 Verificate e togliete i residui di vetro e di sporco dal tagliaerba se necessario, in particolare tagliando erba umida.</li> <li>💡 Ricaricate il gruppo batterie dopo ogni uso.</li> </ul>
50 ore	<ul style="list-style-type: none"> <li>💡 Estraete il gruppo batterie e verificate l'integrità delle lame.</li> </ul>
150 - 200 ore	<ul style="list-style-type: none"> <li>💡 Sostituire le lame.</li> <li>💡 Sostituite più frequentemente se le lame hanno perso il filo in condizioni impervie o sabbiose.</li> </ul> <p><b>❗ IMPORTANTE</b> ❗ Ricordate di azzerare il promemoria di sostituzione delle lame dopo ogni sostituzione delle lame.</p>

### 10.2 Manutenzione della stazione di posteggio del tagliaerba

Robomow è un tagliaerba dedicato. Può accumulare ritagli sotto il posteggio, in particolare quando tagliando erba umida o bagnata.



#### Attenzione

**Grave pericolo di lesioni!**

**Estraete sempre il gruppo batterie prima di sollevare il tagliaerba. Le lame sono molto affilate. Possono causare severe ferite o lacerazioni. Indossate sempre grossi guanti da lavoro quando intervenite sulle o in prossimità delle lame tagliaerba.**

**NON usate mai una lama danneggiata o rotta. Usate solo lame affilate**

- Ispezionate la parte sottostante del tagliaerba tra un taglio e l'altro. Pulite se necessario.
- Raschiate con attenzione l'erba tagliata raccolta sotto il pianale del tosaerba.

La maggior parte dell'erba così accumulata può essere rimossa usando un bastoncino di legno o un oggetto simile.

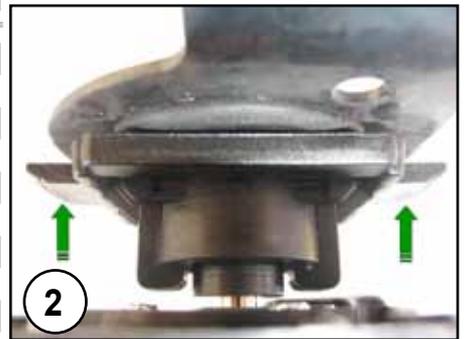
Potete smontare le lame per un miglior accesso ai vani delle stesse.



**! IMPORTANTE !** Non collocate il tagliaerba capovolto per non danneggiare il comando manuale.

Appoggiatelo invece contro un'altra superficie per ottenere l'accesso alla zona del pianale del tosaerba.

**! IMPORTANTE !** NON USATE MAI una canna da giardinaggio o un altro tipo di spruzzatore per ripulire le zone che si trovano sotto il pianale del tosaerba. I liquidi possono danneggiare i componenti. Usate solo un panno bagnato o umido passandolo sulla superficie pulita dopo averne raschiato l'erba.



### 10.3 Manutenzione delle lame

- Tra un funzionamento e l'altro esaminate le lame per riscontrarne eventuali danni.
- Usate solo lame affilate Sostituite ogni lama danneggiata.
- Sostituite le lame almeno una volta a stagione o ancora più spesso se sono molto smussate.
- **Per smontare le lame:**
  - ◆ Stringete le levette di blocco in ciascun lato del bloccalama (1).
  - ◆ Estraete le lame, separandole dal tagliaerba (2, e 3).
  - ◆ Nel rimontare le lame, allineate le tacche di corrispondenza e spingetele sino ad udire un chiaro clic, che indica la corretta inserzione della lama sull'asse (4).

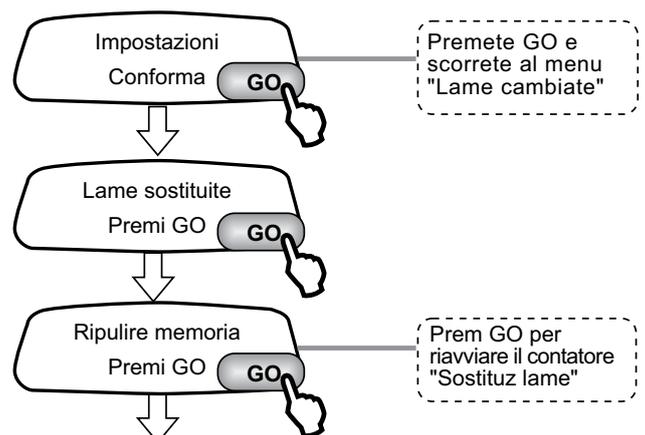


**ATTENZIONE! TOGLIERE SEMPRE IL GRUPPO BATTERIE PRIMA DI INTERVENIRE SULLE LAME!**

**! IMPORTANTE !** è raccomandabile sostituire **tutte tre le lame** per prestazioni migliori. L'affilamento a macchina non è raccomandabile perché può creare problemi di equilibratura.

Robomow visualizza automaticamente un promemoria per la sostituzione delle lame dopo 200 ore di funzionamento.

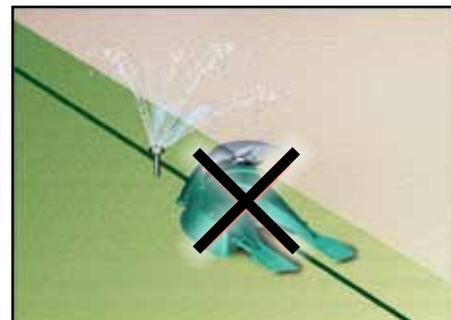
**! IMPORTANTE !** Ricordate di azzerare il contatore "Cambiare lame" dopo ogni sostituzione delle lame.



## 10.4 Manutenzione della cassa esterna

Per la pulizia delle superfici esterne di Robomow usate solo un panno umido ed una spazzola asciutta. Il panno può essere imbevuto di blando detergente diluito con acqua e quindi spremuto per uso su Robomow.

**⚠ IMPORTANTE ⚠** Non usate mai soluzioni acide o abrasive per la pulizia. Non usare mai una canna da giardinaggio o altri tipi di spruzzatori.



## 10.5 Manutenzione del gruppo batterie

Seguite sempre le istruzioni per la manutenzione e la ricarica del gruppo batterie (fate riferimento al capitolo 6).

## 10.6 Eliminazione del gruppo batterie usato

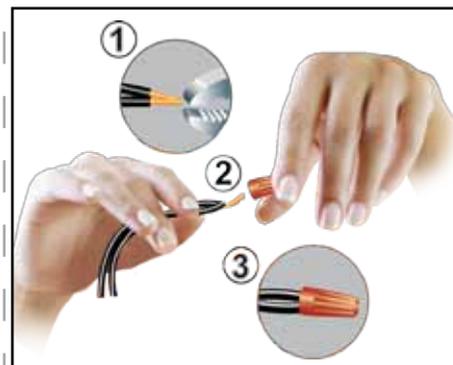
**⚠ IMPORTANTE ⚠** Non gettate le batterie usate con i rifiuti domestici. Le batterie devono essere raccolte, riciclate, o smaltite secondo le disposizioni ecologiche. Restituite le batterie usate a un centro di riciclaggio di batterie acide al piombo.

## 10.7 Accoppiamento del cavo perimetrale

Se il cavo perimetrale dev'essere accoppiato: Usate solo i giunti forniti in dotazione con Robomow. Sono connettori impermeabili e forniscono un collegamento elettrico affidabile.

- Scoprite 1 cm di ciascuna estremità di conduttore
- Attorcigliate assieme le estremità scoperte usando una pinza.
- Inserite le estremità attorcigliate nel giunto.
- Avvitare il giunto sulle estremità attorcigliate ed assicurate che sia serrato.

**⚠ IMPORTANTE ⚠** Né cavi attorcigliati, né morsetti a vite, isolati con nastro isolante possono essere un accoppiamento soddisfacente. L'umidità del terreno causa l'ossidazione dei conduttori e dopo un certo tempo il risultato è l'interruzione del circuito.



RL2000  
Solo

## 10.8 Manutenzione dell'area della stazione base

- Tenete l'entrata e l'area della stazione base pulite da foglie, stecchi e ramoscelli ed ogni altro detrito che possa raccogliersi in tali aree.
- **MAI** spruzzare direttamente con un tubo d'acqua sulla stazione base. Usate sempre un panno umido ed una spazzola per pulire la superficie e l'area sotto il coperchio di ricarica (dove ci sono i contatti).
- Fate attenzione del ritagliare l'erba attorno alla stazione base con un tagliaerba per evitare danni alla superficie o al cavo d'alimentazione.
- Trattate i covi di insetti con un insetticida raccomandato dalle disposizioni locali.
- Nel caso di un danno a qualsiasi parte del cavo d'alimentazione, interrompete l'uso della stazione base, staccate l'alimentatore elettrico e sostituite il cavo d'alimentazione.

RL2000

## 10.9 Deposito invernale ❄️

### 10.9.1 Deposito del gruppo batterie

- Ricaricate completamente il gruppo batterie finché viene visualizzato il messaggio 'Pronto continua ricarica'.
- Estraete il gruppo batterie da Robomow per il deposito.
- Depositare il gruppo batterie sollevato dal suolo in luogo fresco ed asciutto.  
La temperatura non deve essere inferiore a -20 °C.  
Il gruppo batterie completamente ricaricato può essere depositato fino a 3 mesi senza ricarica se conservato in luogo fresco ed asciutto.
- Ricaricate il gruppo batterie prima di usare Robomow per la prima volta nella nuova stagione.

Pronto  
Caricare

### 10.9.2 Deposito di Robomow

- Estraete il gruppo batterie e ripulite Robomow.
- Conservate Robomow in luogo pulito e asciutto. Copritelo per tenerlo pulito e protetto.
- Collocate Robomow sulle sue ruote con spazio libero attorno ai respingenti.

**!** **IMPORTANTE** **!** Non appoggiate Robomow sui respingenti. Assicurate che niente preme sui respingenti.

- Verificate la condizione delle lame. Se necessario, sostituite le lame.

RL555  
RL855  
Solo

### 10.9.3 Installazione dell'interruttore perimetrale

- Staccate l'interruttore perimetrale, togliete le batterie e depositatele in luogo asciutto.

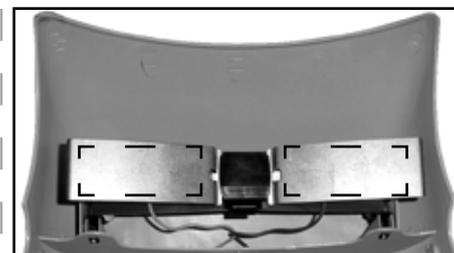
RL555  
RL855

RL2000  
Solo

### 10.9.4 Deposito della stazione base

È raccomandabile rimuovere la stazione base per il periodo invernale:

- Disconnettete l'alimentatore elettrico dalla presa elettrica.
- Staccate la prolunga da 15 m dal pannello della stazione base.
- Togliete la prolunga e collocatela in luogo asciutto.  
Se non è funzionale togliere la prolunga (cavo da 15 m): staccarla dal pannello e proteggerla dalle intemperie per evitarne l'ossidazione.
- Togliere le 2 viti che tengono in posizione il coperchio della stazione base.
- Staccate il connettore verde di zona (tra il cavo perimetrale e il pannello di ricarica).
- Staccate il connettore verde e mettete un connettore impermeabile sulle due estremità libere del perimetro.  
Ciò previene la corrosione del cavo quando non è collegato alla stazione.
- Depositare tutte le altre parti in luogo asciutto.
- **Esecuzione dei preparativi per la nuova stagione**
  - ◆ Prima che inizi la nuova stagione, pulite lievemente i contatti di ricarica di Robomow e della stazione base con un brano di carta vetrata sottile, da 200 grit o più o con paglietta di grado '00' o superiore.  
Ciò rimuove ogni ossidazione e consente contatti ottimali.
  - ◆ Prima del primo funzionamento stagionale, ricollegate l'installazione della stazione base (fate riferimento al capitolo 2).



RL2000



## Capitolo 11 Accessori



**Serie di lame**  
 Tenete una serie di lame di riserva. Lame affilate sono importanti per prestazioni di taglio buone e sicure.



**Confezione di picchetti (50)**  
 Per prati più estesi e zone aggiunte.



**Giunti per cavo**  
 Usati per riparare o collegare cavi tra loro (secondo la necessità).



**Cavo perimetrale**  
 Per prati più estesi e zone aggiunte.



**Connettore zona**  
 Usato per collegare il circuito completo del cavo perimetrale all'interruttore perimetrale



**Gruppo batterie**  
 Convenienza di capacità superiore con una seconda batteria.



**Interruttore perimetrale**  
 Convenienza di disporre di un interruttore perimetrale per zona e non di spostare l'interruttore da zona a zona.



**Ricarica esterna**  
 Ricarica il gruppo batterie principale o secondario estratto dal tagliaerba.



**Gruppo batterie per interruttore perimetrale**  
 Preferibile per aree in cui non c'è alimentazione elettrica o non è abbastanza vicina all'interruttore perimetrale.



## Capitolo 12 Suggerimenti per la manutenzione del prato

### Robomow®- La cura del prato non è mai stata così facile



#### Quando è meglio tagliare l'erba

Tagliate l'erba quando questa è asciutta. Questo previene che si formino agglomerati e mucchi sul prato.

Tagliate l'erba verso la fine della giornata piuttosto che a metà di una giornata calda.

#### Frequenza di taglio

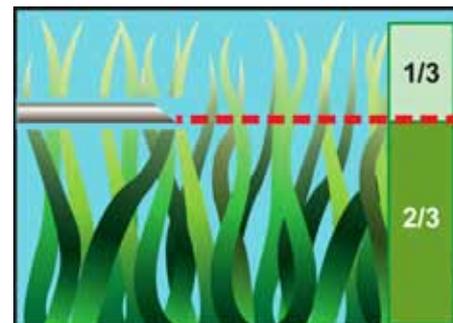
Tagliate spesso, producendo corti ritagli. Durante la stagione attiva la frequenza di taglio deve essere aumentata a una volta ogni 3-5 giorni, prima che l'erba sia troppo alta. I ritagli corti si decompongono velocemente e non coprono la superficie del prato. Se l'erba diventa troppo alta, aumentate l'altezza di taglio, eseguite il taglio, poi gradualmente abbassate in tagli successivi.

#### Altezza di taglio

Seguite la "regola di 1/3:" tagliate non più di 1/3 dell'altezza dell'erba.

Il taglio idoneo produce corti ritagli che non coprono la superficie del prato.

Potreste dover tagliare più frequentemente, o eseguire due volte il taglio quando l'erba cresce rapidamente, come succede in primavera.



#### Acqua

Il ciclo di taglio riduce la quantità d'acqua richiesta dal prato in quanto i ritagli sono composti dal 80 - 85% di acqua. Il taglio rallenta le perdite per evaporazione dalla superficie del suolo, conservando l'acqua. Molti prati richiedono meno acqua se il taglio dell'erba avviene regolarmente.

#### Irrigazione

Irrigate il prato dalle 4 alle 8 di mattina, così l'acqua può essere assorbita dal suolo prima che il calore del sole ne causi l'evaporazione.

Il prato necessita di 3-4 cm d'acqua alla settimana. L'irrigamento in profondità consente all'erba di sviluppare il sistema di radici, che consentono al prato di resistere a malattie e siccità.

#### Non irrigate eccessivamente

Troppa acqua non è solo uno spreco ma può anche aumentare lo sviluppo del tappeto erboso, che richiede il taglio più frequente. Lasciate che il suolo si asciughi tra le irrigazioni. Irrigate quando i 5 cm superiori del suolo si sono asciugati. Usate un cacciavite per sondare il terreno e misurare la profondità della terra umida.

#### Fertilizzazione

Il ciclo di taglio riduce la quantità di fertilizzanti richiesti dal prato perché i ritagli provvedono circa 1/4 della necessità del prato.

#### Lame

Mantenete taglienti le lame del tagliaerba. Le lame affilate significano un taglio pulito, sicuro ed efficiente. Le lame smussate strappano e sminuzzano le punte dell'erba, con possibile accesso a organismi malsani e indebolimento della pianta. Si raccomanda di sostituire annualmente le tre lame di Robomow.

#### Paglia

I ritagli e la paglia non sono collegati. Come accennato in precedenza, i ritagli d'erba sono composti dal 80 al 85 per cento d'acqua con solo piccole dosi di lignina, e si decompongono velocemente.

Pensandoci un attimo, nei campi da golf, nei campi da calcio e nei parchi l'erba è stata tagliata per anni e riciclata senza separatori.

**Una bassa quantità di paglia (circa un centimetro) è difatti di beneficio al prato. I ritagli d'erba proteggono il sistema di radici del prato dal sole e dalle perdite d'acqua.**



# Robomow®

## Garanzia limitata per la Serie RL

Friendly Robotics garantisce all'acquirente originale che i prodotti della serie RL sono esenti da difetti nei materiali e di manodopera se usati nelle normali condizioni per scopi residenziali\* per il periodo di 24 mesi, 12 mesi per le batterie, a partire dalla data d'acquisto. Gli accessori dei prodotti, fra i quali le batterie di ricambio, sono garantiti per un periodo di novanta giorni dalla data d'acquisto. La garanzia provvede alla copertura del costo di parti e lavorazione per la riparazione dei difetti coperti, se eseguite presso un laboratorio del servizio autorizzato Friendly Robotics. Per le riparazioni in garanzia viene richiesta una prova valida dell'acquisto.

**La garanzia limitata non copre le spese di trasporto di alcun tipo. Il proprietario si assume tutta la responsabilità per le spese di trasporto al laboratorio di servizio autorizzato Friendly Robotics.**

\*Scopi residenziali normali sono quelli in cui l'uso del prodotto avviene nel prato del vostro domicilio principale. L'uso in più luoghi viene considerato uso commerciale, e la presente garanzia potrebbe non essere applicabile.

### Articoli e condizioni non coperti

**Questa garanzia esplicita non copre quanto segue:**

- Il costo delle parti e procedure di regolare manutenzione, come le lame e la loro affilatura.
- Ogni prodotto o parte che sia stato alterato, male usato, usato troppo o richieda la sostituzione o la riparazione a causa di incidente o di manutenzione idonea.
- La normale usura, compresa la scoloritura di vernici o parti plastiche.
- Il costo d'installazione o reinstallazione, rimozione d'installazione o ogni costo o danno associato all'installazione o uso non adeguati del prodotto.
- Ogni prodotto che sia stato aperto, riparato, modificato o alterato da chiunque non sia un servizio di assistenza autorizzato da Friendly Robotics.
- Riparazioni necessarie a causa di negligenza nella manutenzione delle batterie e/o processo di ricarica inadeguato come ricarica in condizioni di umidità, irregolarità nell'alimentazione elettrica, oppure errori di preparazione del tagliaerba o della batteria ai periodi di deposito fuori stagione.
- Necessarie riparazioni dovute a danno da acqua, diverso dall'esposizione accidentale alla pioggia, riparazioni dovute a fulmini o altri motivi di forza maggiore.

### Istruzioni per ottenere il servizio di garanzia

Se credete che il vostro prodotto Friendly Robotics sia difettoso in materiali o manodopera, contattate il rivenditore che ve lo ha venduto.

### Responsabilità del proprietario

Dovete curare e mantenere il vostro prodotto Friendly Robotics seguendo le procedure di manutenzione e cura descritte nel manuale per l'uso. La manutenzione di routine, sia eseguita da un servizio tecnico che personalmente da voi, è a vostre spese.

### Condizioni generali

La riparazione eseguita in un laboratorio autorizzato Friendly Robotics è l'unico rimedio previsto da questa garanzia. Non vi è alcuna altra garanzia esplicita o implicita. Ogni garanzia implicita di commerciabilità ed idoneità è limitata alla durata di questa garanzia esplicita. Friendly Robotics non è responsabile per danni indiretti, accidentali o consequenziali connessi all'uso del prodotto Friendly Robotics coperto da questa garanzia, ivi compreso ogni costo o spesa per fornire strumentazione o servizio sostitutivi durante ragionevoli periodi di malfunzione o non uso in attesa il termine della riparazione nel quadro di questa garanzia. Alcuni stati non consentono l'esclusione di danni accidentali o consequenziali, o limitazioni di quanto dura una garanzia implicita, per cui le suddette esclusioni e limitazioni potrebbero non essere applicabili nel vostro caso. Questa garanzia offre specifici diritti legali, cui potrebbero aggiungersene altri, a seconda dello stato di appartenenza.

**Seguite sempre le disposizioni di sicurezza indicate in questo manuale**

# **Robomow®**

**Per registrare il vostro prodotto online, aprite il sito**

**[www.robomow.it/register/](http://www.robomow.it/register/)**

**[www.robomow.it](http://www.robomow.it)**