

iMOW® 5.0 EVO,
6.0 EVO, 7.0 EVO

STIHL



2 - 49	Gebrauchsanleitung
49 - 100	Notice d'emploi
100 - 148	Istruzioni d'uso



Inhaltsverzeichnis

1	Vorwort.....	2
2	Informationen zu dieser Gebrauchsanleitung.....	2
3	Übersicht.....	3
4	Sicherheitshinweise.....	5
5	Funktionsbeschreibung.....	14
6	Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen.....	16
7	Dockingstation aufstellen.....	17
8	Begrenzungsdraht verlegen.....	22
9	Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen.....	30
10	Leitdraht verlegen.....	33
11	Dockingstation elektrisch anschließen.....	34
12	Mähroboter laden.....	36
13	Bluetooth®-Funkschnittstelle schließen.....	37
14	Leuchtmuster am Mähroboter und Dockingstation.....	37
15	Mähroboter bedienen und einstellen.....	38
16	Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.....	39
17	Transportieren.....	39
18	Aufbewahren.....	40
19	Reinigen.....	41
20	Warten und Klingen wechseln.....	42
21	Reparieren.....	43
22	Störungen beheben.....	44
23	Technische Daten.....	45
24	Ersatzteile und Zubehör.....	47
25	Außerbetriebnahme und Entsorgung.....	47
26	EU-Konformitätserklärung.....	48
27	UKCA-Konformitätserklärung.....	48
28	Anschriften.....	49
29	Open Source Software.....	49

1 Vorwort

Liebe Kundin, lieber Kunde,

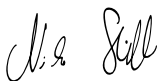
es freut uns, dass Sie sich für STIHL entschieden haben. Wir entwickeln und fertigen unsere Produkte in Spitzenqualität entsprechend der Bedürfnisse unserer Kunden. So entstehen Produkte mit hoher Zuverlässigkeit auch bei extremer Beanspruchung.

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

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

Lebensdauer sicher und umweltfreundlich einzusetzen.

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



Dr. Nikolas Stihl

WICHTIG! VOR GEBRAUCH LESEN UND AUFBEWAHREN.

2 Informationen zu dieser Gebrauchsanleitung

2.1 Geltende Dokumente

Es gelten die lokalen Sicherheitsvorschriften.

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

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

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

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

2.2 Kennzeichnung der Warnhinweise im Text



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

**WARNUNG**

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

HINWEIS

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

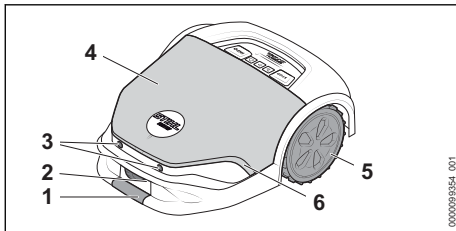
2.3 Symbole im Text



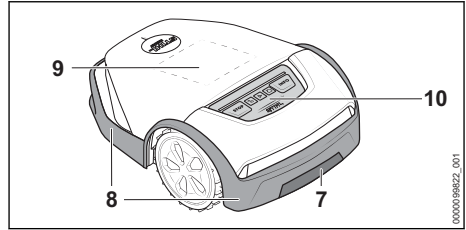
Dieses Symbol verweist auf ein Kapitel in dieser Gebrauchsanleitung.

3 Übersicht

3.1 Mähroboter

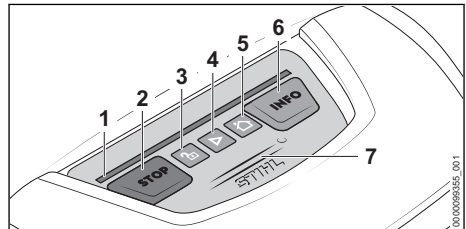


- 1 Vordere Griffstelle**
Durch gleichzeitiges Greifen an der vorderen und hinteren Griffstelle kann der Mähroboter angehoben und transportiert werden.
- 2 Ladekontakte**
Die Ladekontakte verbinden den Mähroboter mit der Dockingstation.
- 3 Ultraschall-Sensoren**
Die Ultraschall-Sensoren erkennen Hindernisse.
- 4 Haube**
Die Haube ist federnd gelagert und über einen Stoßsensor werden Hindernisse auf der Mähfläche erkannt.
- 5 Antriebsräder**
Die Antriebsräder treiben den Mähroboter an.
- 6 Leuchtstreifen**
Der Leuchtstreifen zeigt den Status des Mähroboters an.



- 7 Hintere Griffstelle**
Durch gleichzeitiges Greifen an der vorderen und hinteren Griffstelle kann der Mähroboter angehoben und transportiert werden.
- 8 Schutzleiste**
Die Schutzleiste schützt den Benutzer vor hochgeschleuderten Gegenständen und vor Kontakt mit den Klingen.
- 9 Matrixdisplay**
Das Matrixdisplay zeigt den Status des Mähroboters an.
- 10 Bedienfeld**
Das Bedienfeld enthält die Drucktasten und den Regensensor.

3.2 Bedienfeld



- 1 Leuchtstreifen**
Der Leuchtstreifen zeigt den Status des Mähroboters an und signalisiert welche Tastenkombination bei einer bestimmten Aktion zu drücken ist.
- 2 Drucktaste „STOP“**
Die Drucktaste stoppt den Mähroboter und das Mähwerk. Die Drucktaste dient auch zum Aktivieren der Gerätesperre.
- 3 Drucktaste „SCHLOSS“**
Die Drucktaste entspernt den Mähroboter in Verbindung mit einer angezeigten Tastenkombination.
- 4 Drucktaste „START“**
Die Drucktaste startet den Mähbetrieb.

5 Drucktaste „HAUS“

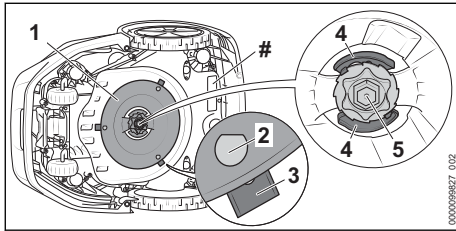
Die Drucktaste lässt den Mähroboter zurück zur Dockingstation fahren, oder bricht den aktuellen Mähjob ab, wenn der Mähroboter in der Dockingstation steht.

6 Drucktaste „INFO“

Die Drucktaste lässt den Mähroboter Informationen zum aktuellen Status sprechen.

7 Regensensor

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

3.3 Mähwerk**1 Messerscheibe**

Die Messerscheibe dient zum Befestigen der Klingen.

2 L-Bolzen

Die L-Bolzen dienen zum Einhängen der Klingen.

3 Klingen

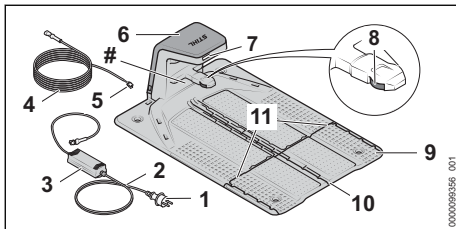
Die Klingen mähen das Gras.

4 Hebel

Die Hebel sichern die Mutter.

5 Mutter

Die Mutter befestigt die Messerscheibe.

Leistungsschild mit Maschinennummer**3.4 Dockingstation und Netzteil****1 Netzstecker**

Der Netzstecker verbindet die Anschlussleitung mit einer Steckdose.

2 Anschlussleitung

Die Anschlussleitung verbindet das Netzteil mit dem Netzstecker.

3 Netzteil

Das Netzteil versorgt die Dockingstation mit Energie.

4 Ladekabel

Das Ladekabel verbindet das Netzteil mit der Dockingstation.

5 Stecker

Der Stecker verbindet das Ladekabel mit der Dockingstation.

6 Haube

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

7 LED

Die LED zeigt den Status der Dockingstation an.

8 Ladekontakte

Die Ladekontakte verbinden die Dockingstation mit dem Mähroboter.

9 Bodenplatte

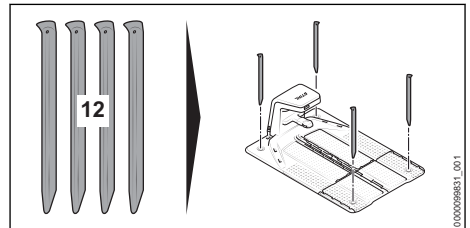
Die Bodenplatte ist das Fundament der Dockingstation.

10 Kabelkanal

In den mittig liegenden Kabelkanal wird der Leitdraht verlegt.

11 Kabelkanal

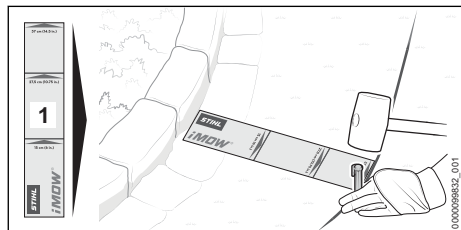
In den außen liegenden Kabelkanälen wird der Begrenzungsdraht verlegt.

Leistungsschild mit Maschinennummer**12 Erdnagel**

Die vier Erdnägeln befestigen die Dockingstation am Boden.

3.5 iMOW® Ruler und Installations-kit

iMOW® Ruler

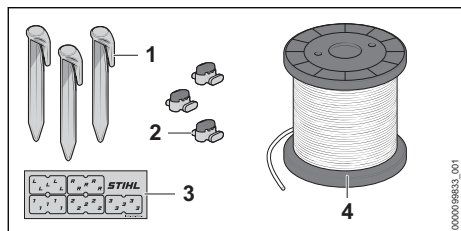


1 iMOW® Ruler

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

Installationskit

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



1 Fixiernagel

Der Fixiernagel befestigt den Begrenzungsdraht und Leitdraht am Boden.

2 Drahtverbinder

Der Drahtverbinder verbindet Drahtenden miteinander.

3 Kabelmarkierer

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

4 Drahtrolle

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

3.6 Symbole

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

Dieses Symbol gibt den Durchmesser der Messerscheibe an.

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

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

Schutzklasse 2, doppelt isoliert.

Produkt nicht mit dem Hausmüll entsorgen.

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

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

4 LEDs blinken rot. Im Akku besteht eine Störung.

4 Sicherheitshinweise

4.1 Warnsymbole

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

Sicherheitshinweise und deren Maßnahmen beachten.

Gebrauchsanleitung lesen, verstehen und aufbewahren.

Sicherheitshinweise zu hochgeschleuderten Gegenständen und deren Maßnahmen beachten.

Sicherheitsabstand einhalten.

Sich drehende Messerscheibe mit Klingen nicht berühren.

Nicht auf den Mähroboter steigen oder setzen.



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



Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.



Akku vor Hitze und Feuer schützen.

4.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Mähroboter

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO dient zum Mähen und Mulchen von Gras.

Die STIHL Dockingstation und das mitgelieferte Netzteil DM160X-420X oder DM210X-420X laden den Mähroboter

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

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

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

Der Mähroboter kann über die App „MY iMOW“ konfiguriert und bedient werden.

▲ WARNUNG

- Dockingstationen, Netzteile und Akkus, die nicht von STIHL für den Mähroboter freigegeben sind, können Brände und Explosionen auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.

- ▶ Mähroboter mit dem eingebauten Akku STIHL AAI verwenden.

- ▶ Mähroboter

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO mit der STIHL Dockingstation und einem STIHL Netzteil DM160X-420X oder DM210X-420X laden.

- Falls der Mähroboter, der Akku, die Dockingstation oder das Netzteil nicht bestimmungsgemäß verwendet werden, können Personen schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.

- ▶ Mähroboter, Dockingstation und Netzteil so verwenden, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

4.3 Anforderungen an den Benutzer

▲ WARNUNG

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



- ▶ Gebrauchsanleitung lesen, verstehen und aufbewahren.

- ▶ Falls der Mähroboter, die Dockingstation oder das Netzteil an eine andere Person weitergegeben werden: Gebrauchsanleitung mitgeben.
- ▶ Sicherstellen, dass der Benutzer folgende Anforderungen erfüllt:
 - Der Benutzer ist ausgeruht.
 - Der Benutzer ist körperlich, sensorisch und geistig fähig, den Mähroboter, die Dockingstation und das Netzteil zu bedienen und zu verwenden. Falls der Benutzer körperlich, sensorisch oder geistig eingeschränkt dazu fähig ist, darf der Benutzer nur unter Aufsicht oder nach Anweisung durch eine verantwortliche Person den Mähroboter verwenden. Dies umfasst auch alle Arbeiten mit und am Mähroboter, an der Dockingstation, Netzteil, Ladekabel und den Leitdraht und Begrenzungsdraht.
 - Der Benutzer kann die Gefahren des Mähroboters, der Dockingstation und des Netzteils erkennen und einschätzen.
 - Der Benutzer ist volljährig oder der Benutzer wird entsprechend nationaler Regelungen unter Aufsicht in einem Beruf ausgebildet.
 - Der Benutzer hat eine Unterweisung von einem STIHL Fachhändler oder einer anderen fachkundigen Person erhalten, bevor er den Mähroboter, die

Dockingstation und das Netzteil das erste Mal verwendet.

- Der Benutzer ist nicht durch Alkohol, Medikamente oder Drogen beeinträchtigt.
- Bei der Installation, Bedienung, Reinigung, Wartung und Transport des Mähroboters das Gleichgewicht halten, für einen sicheren Stand sorgen und nicht rennen.
- Die Begriffe „Bedienung“, „Verwendung“ und „Benutzung“ umfassen alle Arbeiten am Mähroboter, an der Dockingstation, am Netzteil, am Ladekabel, am Leitdraht und Begrenzungsdraht sowie am gesamten iMOW® Zubehör.
- ▶ Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.4 Bekleidung und Ausstattung

▲ WARNUNG

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

- ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Falls der Benutzer ungeeignetes Schuhwerk trägt, kann er ausrutschen. Der Benutzer kann verletzt werden.
 - ▶ Falls die Mähfläche während des Mähbetriebs betreten wird: Festes, geschlossenes Schuhwerk mit griffiger Sohle tragen.

4.5 Arbeitsbereich und Umgebung

4.5.1 Mähroboter und Mähfläche

▲ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren des Mähroboters und hochgeschleudelter Gegenstände nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere während des Mähbetriebs von der Mähfläche fernhalten.
- Falls der Mähroboter auf öffentlich zugänglichen Flächen eingesetzt wird: Mähfläche absperren und Schilder mit Warntext "Warnung! Automatischer Rasenmäher! Kinder und Tiere fernhalten und beaufsichtigen!" aufstellen. Die örtlichen Vorschriften einhalten.
- ▶ Sicherstellen, dass Kinder nicht mit dem Mähroboter spielen können.
- ▶ Mähfläche mit Hilfe des Begrenzungsdrahts so definieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschreiben ist. Ausgewiesene Flächen, die der Mähroboter nicht befahren oder mähen soll, mit dem Begrenzungsdraht von der Mähfläche abgrenzen.
- ▶ Mähroboter nicht auf Flächen aus Kies oder Schotter betreiben.
- Personen können über den Begrenzungsdraht, den Leitdraht oder über die Fixiernägel stolpern. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Begrenzungsdraht und Leitdraht flach auf dem Boden verlegen oder mit einer Drahtverlegemaschine in den Boden verlegen.
 - ▶ Fixiernägel vollständig in den Boden einschlagen.
- Falls mit einem Gartengerät oder einem Gartenwerkzeug in der Mähfläche gearbeitet wird, kann das Werkzeug den Begrenzungsdraht, den Leitdraht oder die Fixiernägel treffen und beschädigen. Gegenstände können mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden.



Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.

- ▶ Nicht im Bereich des Begrenzungsdrahts oder des Leitdrahts mit einem Gartengerät oder einem Gartenwerkzeug arbeiten.
- Elektrische Bauteile des Mähroboters können Funken erzeugen. Funken können in leicht brennbarer oder explosiver Umgebung Brände und Explosionen auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
- In der Folge eines Unwetters kann der Mähroboter beschädigt sein oder Gegenstände auf der Mähfläche liegen. Der Mähroboter kann in einem nicht sicherheitsgerechten Zustand sein und Gegenstände können während des Mähens hochgeschleudert werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter nach einem Unwetter auf sicherheitsgerechten Zustand prüfen.
 - ▶ Zustand der Mähfläche prüfen, Gegenstände von der Mähfläche entfernen.

4.5.2 Akku

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

▲ WARNUNG

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



- ▶ Akku vor Hitze und Feuer schützen.
- ▶ Akku nicht ins Feuer werfen.

- ▶ Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen laden, verwenden und aufbewahren, 23.6.
- ▶ Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.



- ▶ Akku von metallischen Kleinteilen fernhalten.
- ▶ Akku nicht hohem Druck aussetzen.
- ▶ Akku nicht Mikrowellen aussetzen.
- ▶ Akku vor Chemikalien und vor Salzen schützen.

4.5.3 Dockingstation und Netzteil

▲ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren der Dockingstation, des Netzteils und des elektrischen Stroms nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere fernhalten.
 - ▶ Sicherstellen, dass Kinder nicht mit der Dockingstation oder dem Netzteil spielen können.
- Die Dockingstation und das Netzteil sind nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls die Dockingstation oder das Netzteil bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt sind, kann die Dockingstation oder das Netzteil in Brand geraten oder explodieren. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen verwenden und aufbewahren, 23.6.
 - ▶ Vor Gewitter oder bei Blitzschlaggefahr das Netzteil vom Stromnetz trennen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nach einem Unwetter auf sicherheitsgerechten Zustand prüfen.
- Personen können über die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung stolpern. Personen können verletzt werden und die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung können beschädigt werden.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil an einer gut einsehbaren Stelle aufstellen.

- ▶ Anschlussleitung und Ladekabel flach auf dem Boden verlegen.
- Bei direkter Sonneneinstrahlung kann das Gehäuse des Netzteils sehr heiß werden. Der Benutzer kann sich verbrennen.
 - ▶ Heißes Netzteil nicht berühren.



4.6 Sicherheitsgerechter Zustand

4.6.1 Mähroboter

Der Mähroboter ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Mähroboter ist unbeschädigt.
- Die Bedienelemente funktionieren und sind unverändert.
- Die Klingen sind richtig angebaut und unbeschädigt.
- Original STIHL Zubehör für diesen Mähroboter ist angebaut.
- Das Zubehör ist richtig angebaut.

⚠ WARNUNG

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

4.6.2 Mähwerk

Das Mähwerk ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Die Klingen, Messerscheibe, Messerträger, Hebel und Mutter sind unbeschädigt.

- Die Verschleißmarkierungen auf der Messerscheibe sind nicht durchgeschleuert.
- Die L-Bolzen auf der Messerscheibe sind nicht mehr als zur Hälfte verschlissen.
- Die Klingen sind nicht verformt.
- Die Klingen sind richtig angebaut.

⚠ WARNUNG

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

4.6.3 Akku

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

Der Akku ist im sicherheitsgerechten Zustand, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Akku ist unbeschädigt.
- Der Akku ist sauber und trocken.
- Der Akku funktioniert und ist unverändert.

⚠ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand kann der Akku nicht mehr sicher funktionieren. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Mit einem unbeschädigten und funktionierenden Akku arbeiten.
 - ▶ Einen beschädigten oder defekten Akku nicht laden.
 - ▶ Falls der Akku verschmutzt ist: Akku reinigen.
 - ▶ Falls der Akku nass oder feucht ist: Akku trocknen lassen.
 - ▶ Akku nicht verändern.
 - ▶ Gegenstände nicht in die Öffnungen des Akkus stecken.
 - ▶ Elektrische Kontakte des Akkus nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
 - ▶ Akku nicht öffnen.

- ▶ Abgenutzte oder beschädigte Hinweisschilder ersetzen.
- Aus einem beschädigten Akku kann Flüssigkeit austreten. Falls die Flüssigkeit mit der Haut oder den Augen in Kontakt kommt, können die Haut oder die Augen gereizt werden.
 - ▶ Kontakt mit der Flüssigkeit vermeiden.
 - ▶ Falls Kontakt mit der Haut aufgetreten ist: Betroffene Hautstellen mit reichlich Wasser und Seife abwaschen.
 - ▶ Falls Kontakt mit den Augen aufgetreten ist: Augen mindestens 15 Minuten mit reichlich Wasser spülen und einen Arzt aufsuchen.
- Ein beschädigter oder defekter Akku kann ungewöhnlich riechen, rauchen oder brennen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Falls der Akku ungewöhnlich riecht oder raucht: Akku nicht verwenden und von brennbaren Stoffen fernhalten.
 - ▶ Falls der Akku brennt: Versuchen, den Akku mit einem Feuerlöscher oder Wasser zu löschen.

4.6.4 Dockingstation, Ladekabel, Netzteil und Anschlussleitung

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

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

▲ WARNUNG

- In einem nicht sicherheitsgerechten Zustand können Bauteile nicht mehr sicher funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Eine unbeschädigte Dockingstation, ein unbeschädigtes Ladekabel, ein unbeschädigtes Netzteil, eine unbeschädigte Anschlussleitung und unbeschädigte Steckverbindungen verwenden.
 - ▶ Falls die Dockingstation, das Netzteil oder die Steckverbindungen verschmutzt sind:

Dockingstation, Netzteil und Steckverbindungen reinigen.

- ▶ Dockingstation, Ladekabel, Netzteil, Anschlussleitung und Steckverbindungen nicht verändern.
- ▶ Gegenstände nicht in die Öffnungen der Dockingstation und des Netzteils stecken.
- ▶ Elektrische Kontakte der Dockingstation, des Netzteils und der Steckverbindungen nicht mit metallischen Gegenständen verbinden und kurzschließen.
- ▶ Dockingstation und Netzteil nicht öffnen.
- ▶ Dockingstation und Netzteil nicht abdecken.
- ▶ Netzteil nicht in die Erde eingraben.
- ▶ Nicht auf die Dockingstation setzen.
- ▶ Nicht auf die Bodenplatte der Dockingstation stehen.

4.7 Mähbetrieb

▲ WARNUNG

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



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



- ▶ Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



- ▶ Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



- ▶ Nicht auf den Mähroboter steigen oder setzen und keine Kinder, Tiere oder Gegenstände auf dem Mähroboter transportieren.
- Falls sich der Mähroboter während der Arbeit verändert oder sich ungewohnt verhält, kann der Mähroboter in einem nicht sicherheitsgerechten Zustand sein. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Drucktaste „STOP“ drücken und Gerätesperre aktivieren. Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

- Falls während des Mähbetriebs die Klingen auf einen fremden Gegenstand treffen, können diese oder Teile davon beschädigt oder mit hoher Geschwindigkeit hochgeschleudert werden. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Fremde Gegenstände von der Mähfläche entfernen.
 - ▶ Abgebrochene Klingen oder Teile davon von der Mähfläche entfernen.
- Wenn die Drucktaste „STOP“ gedrückt wird, dreht sich die Messerscheibe mit den Klingen noch kurze Zeit weiter. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Warten, bis sich die Messerscheibe nicht mehr dreht.
- Falls während des Mähbetriebs die Klingen auf einen harten Gegenstand treffen, können Funken entstehen und die Klingen beschädigt werden. Funken können in leicht brennbarer Umgebung Brände auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Nicht in einer leicht brennbaren Umgebung arbeiten.
 - ▶ Sicherstellen, dass die Klingen in sicherheitsgerechtem Zustand sind.

▲ GEFAHR

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

4.8 Laden

▲ WARNUNG

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

4.9 Elektrisch anschließen

Kontakt mit stromführenden Bauteilen kann durch folgende Ursachen entstehen:

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

▲ GEFAHR

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



Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung beschädigt sind:

- ▶ Beschädigte Stelle nicht berühren.
- ▶ Netzstecker aus der Steckdose ziehen.

- ▶ Leitungen und deren Netzstecker mit trockenen Händen anfassen.
- ▶ Netzstecker in eine richtig installierte und abgesicherte Steckdose mit Schutzkontakt stecken.
- ▶ Falls sich die Steckdose außerhalb eines Gebäudes befindet: Sicherstellen, dass die Steckdose für den Betrieb im Außenbereich zugelassen ist.
- ▶ Netzteil über einen Fehlerstrom-Schutzschalter (30 mA, 30 ms) anschließen.
- ▶ Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung angeschlossen oder getrennt wird: Immer am Stecker greifen und nicht am Kabel ziehen.
- Eine beschädigte oder ungeeignete Verlängerungsleitung kann zu einem elektrischen Schlag führen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Eine Verlängerungsleitung mit dem richtigen Leitungsquerschnitt verwenden,  23.5.
 - ▶ Eine spritzwassergeschützte und für den Außeneinsatz zulässige Verlängerungsleitung verwenden.
 - ▶ Steckverbindung zwischen Netzteil und Verlängerungsleitung vor Wasser schützen.
 - ▶ Eine Verlängerungsleitung verwenden, die die gleichen Eigenschaften besitzt, wie die Anschlussleitung des Netzteils.

▲ WARNUNG

- Eine falsche Netzspannung oder eine falsche Netzfrequenz kann zu einer Überspannung in dem Netzteil führen. Das Netzteil kann beschädigt werden.

- ▶ Sicherstellen, dass die Netzspannung und die Netzfrequenz des Stromnetzes mit den Angaben auf dem Leistungsschild des Netzteils übereinstimmen.
- Falls das Netzteil an eine Mehrfachsteckdose angeschlossen ist, können während des Ladens elektrische Bauteile überlastet werden. Die elektrischen Bauteile können sich erwärmen und einen Brand auslösen. Personen können sich schwer verletzen oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Sicherstellen, dass die Leistungsangaben auf der Mehrfachsteckdose durch die Angaben auf dem Leistungsschild des Netzteils und aller an die Mehrfachsteckdose angeschlossenener Elektrogeräte in Summe nicht überschritten werden.
- Eine falsch verlegte Anschlussleitung, Verlängerungsleitung oder ein falsch verlegtes Ladekabel kann beschädigt werden und Personen können darüber stolpern. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie sich außerhalb der Mähfläche befinden.
 - ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen und kennzeichnen, dass sie nicht durch das Arbeiten mit einem Gartengerät oder Gartenwerkzeug beschädigt werden.
 - ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen und kennzeichnen, dass Personen nicht stolpern können.
 - ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht gespannt oder verwickelt sind.
 - ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht beschädigt, geknickt oder gequetscht werden oder scheuern.
 - ▶ Leitungen und Ladekabel vor Hitze, Öl und Chemikalien schützen.
 - ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund liegen.
- Falls elektrische Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen, können diese beschädigt werden, wenn das Netzteil an der Wand montiert wird. Kontakt mit elektrischen Leitungen kann zu einem Stromschlag führen. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Sicherstellen, dass an der vorgesehenen Stelle keine elektrischen Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen.
 - ▶ Netzteil so an eine Wand montieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

- Falls das Netzteil an einen Generator angeschlossen wird, kann die Stromversorgung nicht dauerhaft gewährleistet werden und der Mähroboter nicht ordnungsgemäß funktionieren. Durch Schwankungen in der Stromversorgung kann das Netzteil beschädigt werden.
 - ▶ Netzteil nur an eine ordnungsgemäß installierte Steckdose anschließen.

4.10 Transportieren

4.10.1 Mähroboter

⚠ WARNUNG

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



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

4.10.2 Akku

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

⚠ WARNUNG

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

4.10.3 Dockingstation und Netzteil

⚠ WARNUNG

- Während des Transports kann die Dockingstation oder das Netzteil umkippen oder sich bewegen. Personen können verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Netzstecker aus der Steckdose ziehen.

- ▶ Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
- ▶ Dockingstation und Netzteil mit Spanngurten, Riemen oder einem Netz so sichern, dass sie nicht umkippen und sich nicht bewegen können.
- Die Anschlussleitung und das Ladekabel sind nicht dafür bestimmt, das Netzteil oder die Dockingstation daran zu tragen. Die Anschlussleitung, das Netzteil das Ladekabel oder die Dockingstation können beschädigt werden.
 - ▶ Ladekabel vom Netzteil und Dockingstation trennen und aufwickeln.
 - ▶ Dockingstation an der Bodenplatte greifen und festhalten.
 - ▶ Anschlussleitung aufwickeln und am Netzteil befestigen.
 - ▶ Netzteil am Gehäuse greifen und festhalten.

4.11 Aufbewahren

4.11.1 Mähroboter

⚠ WARNUNG

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



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

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



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
- Die Haube und Griffstellen sind nicht dafür bestimmt, den Mähroboter daran aufzuhängen. Sicherheitseinrichtungen können außer Kraft gesetzt werden und der Mähroboter kann beschädigt werden.

- ▶ Mähroboter so aufbewahren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

4.11.2 Akku

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

⚠ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren des Akkus nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt werden.
 - ▶ Akku außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Der Akku ist nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls der Akku bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann der Akku irreparabel beschädigt werden.
 - ▶ Akku sauber und trocken aufbewahren.
 - ▶ Akku in einem geschlossenen Raum aufbewahren.
 - ▶ Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahren, 23.6.

4.11.3 Dockingstation und Netzteil

⚠ WARNUNG

- Kinder können die Gefahren einer Dockingstation oder eines Netzteils nicht erkennen und nicht einschätzen. Kinder können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Die Dockingstation und das Netzteil sind nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls die Dockingstation oder das Netzteil bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt ist, kann die Dockingstation oder das Netzteil beschädigt werden.
 - ▶ Mähroboter aus der Dockingstation herausnehmen.
 - ▶ Falls das Netzteil warm ist: Netzteil abkühlen lassen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil sauber und trocken aufbewahren.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil in einem geschlossenen Raum aufbewahren.
 - ▶ Netzteil nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahren, 23.6.
- Die Anschlussleitung und das Ladekabel sind nicht dafür bestimmt, das Netzteil oder die Dockingstation daran zu tragen. Die Anschlussleitung, das Netzteil das Ladekabel

oder die Dockingstation können beschädigt werden.

- ▶ Ladekabel vom Netzteil und Dockingstation trennen und aufwickeln.
- ▶ Dockingstation an der Bodenplatte greifen und festhalten.
- ▶ Anschlussleitung aufwickeln und am Netzteil befestigen.
- ▶ Netzteil am Gehäuse greifen und festhalten.

4.12 Reinigen, Warten und Reparieren

▲ WARNUNG

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



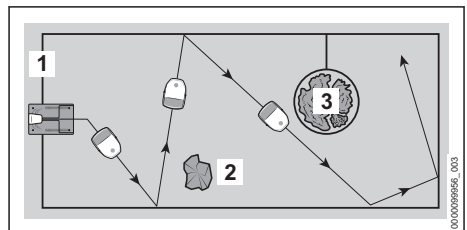
- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

- Scharfe Reinigungsmittel, das Reinigen mit einem Hochdruckreiniger oder das Reinigen mit spitzen oder scharfen, metallischen Gegenständen können den Mähroboter, beschädigen. Falls der Mähroboter nicht richtig gereinigt wird, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Mähroboter so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Scharfe Reinigungsmittel, das Reinigen mit einem Hochdruckreiniger oder das Reinigen mit spitzen oder scharfen, metallischen Gegenständen können die Dockingstation, das Netzteil, die Anschlussleitung, das Ladekabel sowie deren Steckverbindungen beschädigen. Falls die Dockingstation, das Netzteil, die Anschlussleitung, das Ladekabel sowie deren Steckverbindungen nicht richtig gereinigt werden, können Bauteile nicht mehr richtig funktionieren und Sicherheitseinrichtungen außer Kraft gesetzt werden. Personen können schwer verletzt werden.
 - ▶ Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
 - ▶ Dockingstation, Netzteil, Anschlussleitung, Ladekabel sowie deren Steckverbindungen so reinigen, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.

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

5 Funktionsbeschreibung

5.1 Funktionsbeschreibung



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

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

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

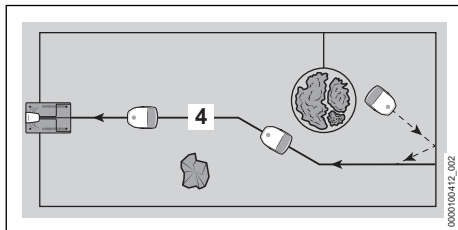
Erkennt der Mähroboter ein festes Hindernis (2), verlangsamt er seine Fahrt, stößt an das feste Hindernis an und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

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

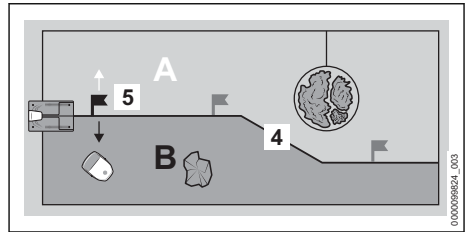
Erkennt der Mähroboter einen abgegrenzten Bereich (3), verlangsamt er seine Fahrt, und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

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

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

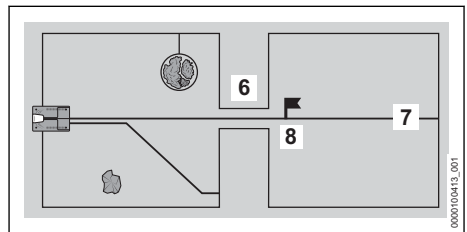


Ist der Ladezustand des Akkus niedrig, sucht der Mähroboter während des Mähbetriebs den nächstgelegenen Leitdraht (4). Wird ein Leitdraht (4) erkannt, fährt der Mähroboter selbstständig daran zurück zur Dockingstation. Die Dockingstation lädt den Akku wieder auf. Mindestens ein Leitdraht (4) muss in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



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

Durch den Leitdraht (4) kann die Mähfläche in mehrere Zonen (Beispiel: A und B) aufgeteilt werden. Die Zonen werden durch einen Startpunkt (5) definiert. Vom gewählten Startpunkt aus kann der Mähroboter nach links oder rechts in die gewünschte Zone gesteuert werden. Der Mähroboter kann dann in der ausgewählten Zone gezielt mähen. Startpunkte und Zonen werden über die App „MY iMOW®“ verwaltet und können im Mähplan berücksichtigt werden.



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

6 Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen

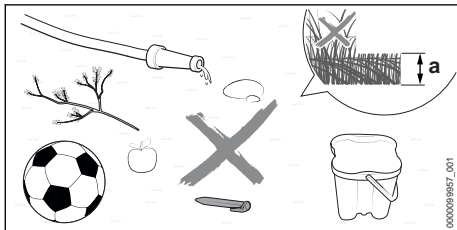
6.1 Mähfläche planen und vorbereiten

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

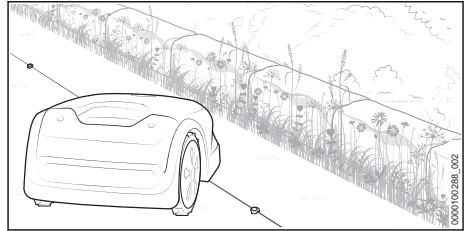
Mähfläche planen

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

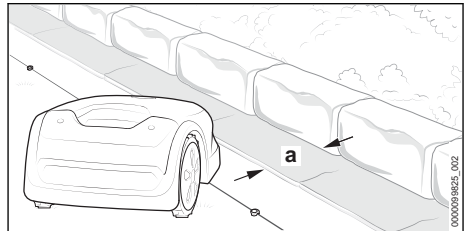
Mähfläche vorbereiten



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



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



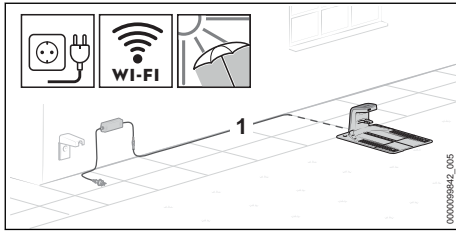
- ▶ Falls entlang von nicht befahrbaren Flächen randloses Mähen gewünscht ist: Rasenkanntensteine oder Platten mit einer Breite von mindestens $a = 24 \text{ cm}$ entlang dieser Flächen verlegen.

6.2 Mähroboter einsatzbereit machen

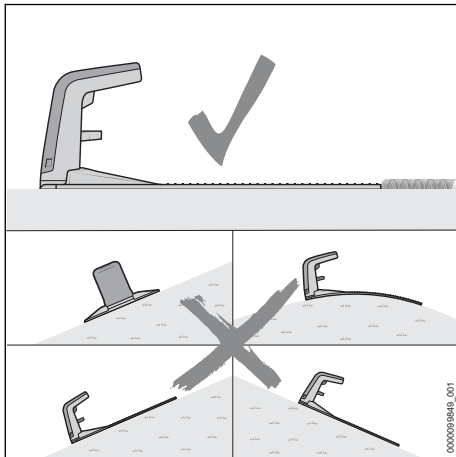
- ▶ Verpackungsmaterial und Transportsicherungen entfernen.
- ▶ Sicherstellen, dass sich folgende Bauteile im sicherheitsgerechten Zustand befinden:
 - Mähroboter, 4.6.1
 - Mähwerk, 4.6.2
 - Akku, 4.6.3
 - Dockingstation und Netzteil, 4.6.4
- ▶ Dockingstation aufstellen, 7
- ▶ Begrenzungsdraht verlegen, 8
- ▶ Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen, 9.1
- ▶ Leitdraht verlegen, 10.1
- ▶ Dockingstation elektrisch anschließen, 11.1
- ▶ Mähroboter laden, 12.1
- ▶ Bluetooth®- Funkschnittstelle schließen, 13.1
- ▶ Falls die Schritte nicht durchgeführt werden können: Mähroboter nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

7 Dockingstation aufstellen

7.1 Allgemeine Vorgaben



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



- Dockingstation so ausrichten, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Die Dockingstation steht auf einer ebenen Fläche.
 - Die Dockingstation zeigt mit ihrer Öffnung nach vorne in Richtung der Mähfläche.

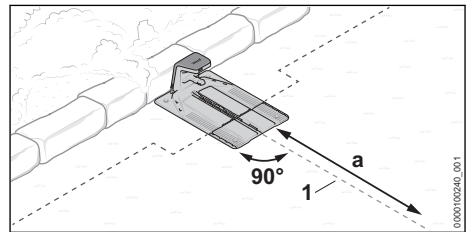
- Die Dockingstation ist waagrecht ausgerichtet und nicht seitlich, nach vorne oder nach hinten geneigt.
- Die Bodenplatte biegt sich nicht durch und liegt flach auf dem Boden auf.

7.2 Dockingstation positionieren

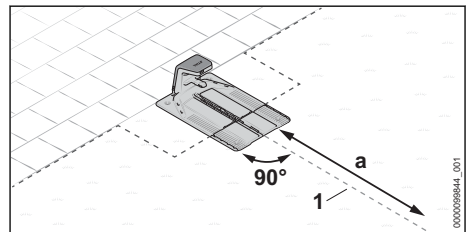
Die richtige Positionierung der Dockingstation ist abhängig vom geplanten Standort und dessen Umgebung.

- Standort wählen und die Dockingstation wie beschrieben aufstellen.

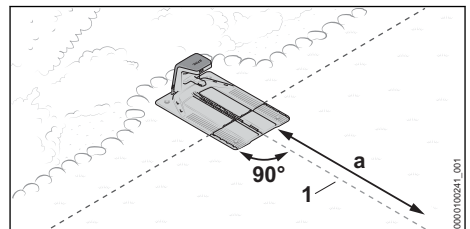
Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen



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

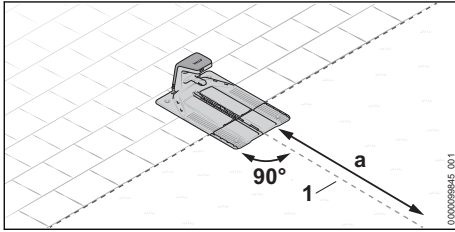


Die Dockingstation steht am Rand der Mähfläche. Die angrenzende Fläche ist befahrbar und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge $a = 2 \text{ m}$ gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



Die Dockingstation steht teilweise in einem Beet und teilweise auf der Mähfläche und der Leit-

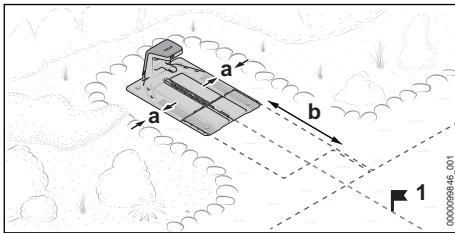
draht (1) kann auf einer Länge $a = 2$ m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



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

- Dockingstation vorbereiten, 7.3.
- Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen, 7.4.

Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen



Die Dockingstation steht außerhalb der Mähfläche.

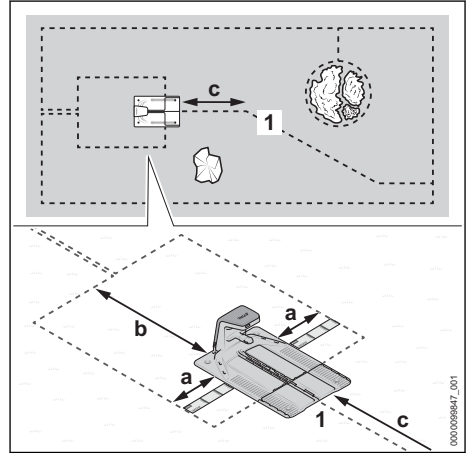
Der seitliche Abstand zu angrenzenden Flächen muss mindestens $a = 15$ cm betragen.

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

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

- Dockingstation vorbereiten, 7.3.
- Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen, 7.5.

Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



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

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

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

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

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

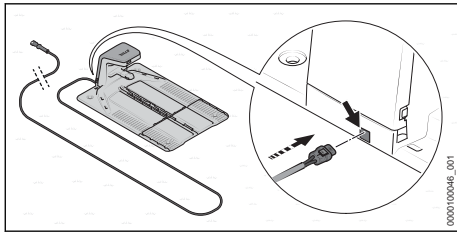
- Dockingstation vorbereiten, 7.3.
- Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen, 7.6.

7.3 Dockingstation vorbereiten

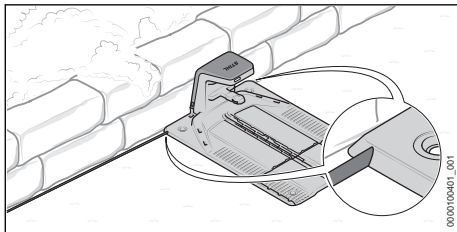
Ladekabel anschließen

HINWEIS

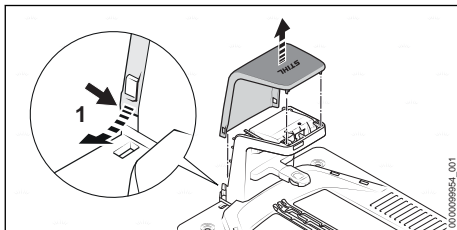
- Die Steckverbindungen des Ladekabels sind im montierten Zustand gegen Verschmutzung z. B. Staub und Schmutz geschützt. Falls die Steckverbindungen verschmutzt sind kann es zu Betriebsstörungen der Dockingstation kommen.
 - ▶ offene Steckverbindungen vor Verschmutzung schützen.
 - ▶ Verschmutzte Steckverbindungen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



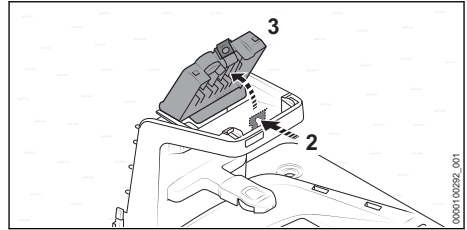
Das Ladekabel kann standardmäßig von hinten angeschlossen werden.



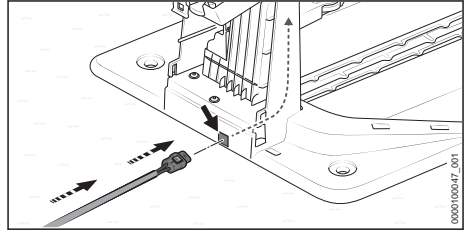
Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht, kann das Ladekabel auch unter der Bodenplatte verlegt werden. Das Ladekabel kann links oder rechts aus der Bodenplatte heraus verlegt werden.



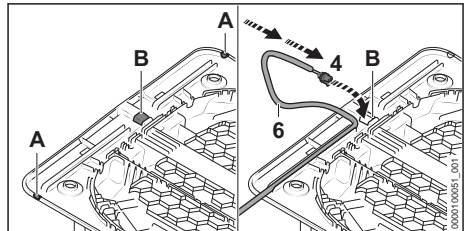
- ▶ Haube (1) auf beiden Seiten leicht nach außen biegen und nach oben abnehmen.



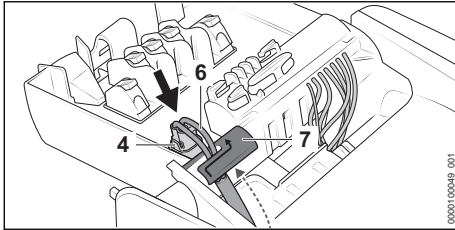
- ▶ Rasthebel (2) drücken und die Abdeckung (3) aufklappen.



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

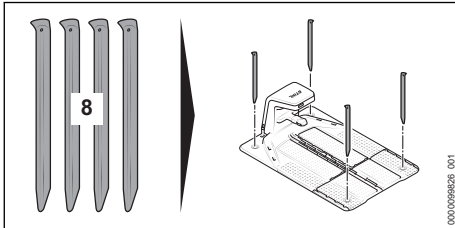


- ▶ Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht oder das Ladekabel unter der Bodenplatte zur Seite geführt werden soll:
 - ▶ Auf der gewünschten Seite der Bodenplatte an der Position (A) den Rand öffnen und entgraten.
 - ▶ In der Mitte der Bodenplatte eine Öffnung (B) ausschneiden und entgraten.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



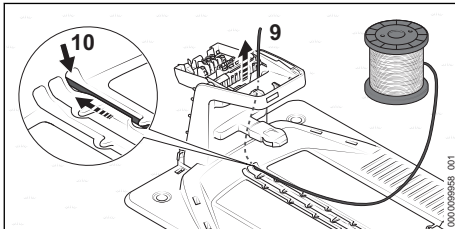
- Ladekabel (6) im Kabelhalter (7) fixieren.
- Stecker (4) einstecken.
Der Stecker (4) rastet auf beiden Seiten hörbar und spürbar ein.

Dockingstation befestigen

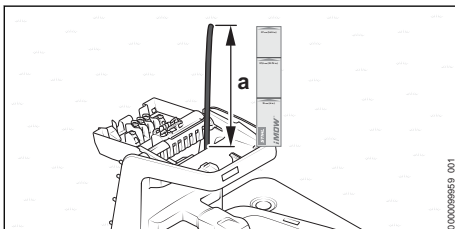


- Dockingstation mit vier Erdnägel (8) am Boden befestigen.

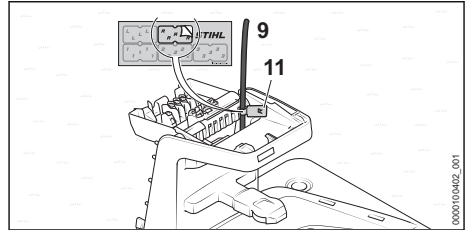
Begrenzungsdraht einführen



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

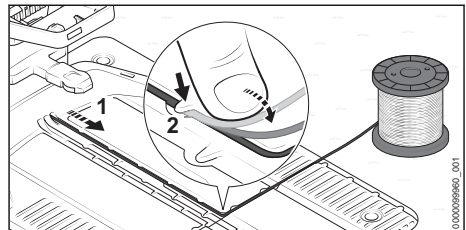


- Begrenzungsdraht so lange nachführen, bis er auf einer Länge von $a = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.

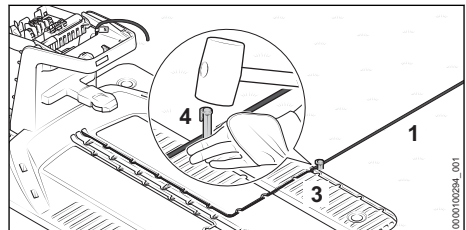


- Drahtanfang (9) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (11) kennzeichnen.
Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.

7.4 Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen

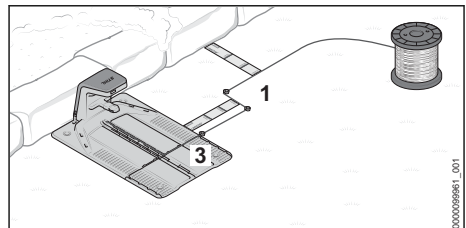


- Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.



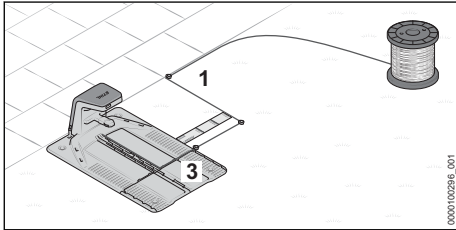
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

Falls die Dockingstation an einer Wand steht:



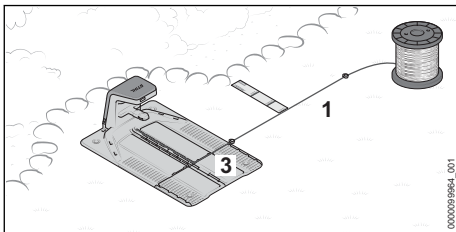
- Begrenzungsdraht (1) 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) seitlich von der Bodenplatte (3) wegführen.
- Begrenzungsdraht (1) parallel zur Bodenplatte (3) zum Rand der Mähfläche führen und den Abstand zur Wand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) einhalten.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

Falls die Dockingstation an einer angrenzenden, befahrbaren Fläche steht:



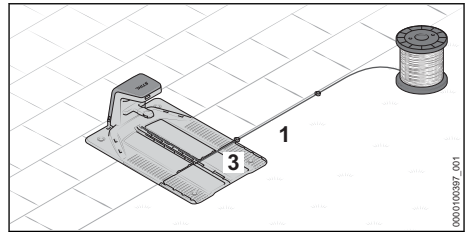
- Begrenzungsdraht (1) 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) seitlich von der Bodenplatte (3) wegführen.
- Begrenzungsdraht (1) parallel zur Bodenplatte (3) zum Rand der Mähfläche führen.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

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



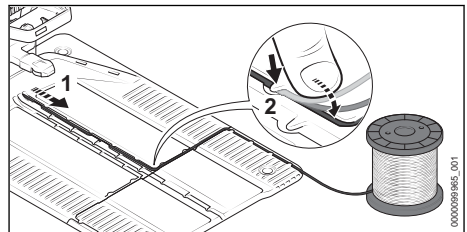
- Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und den Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zum Beet einhalten.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

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

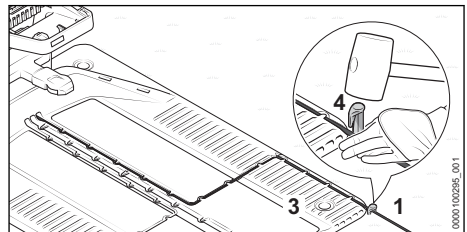


- Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und entlang der befahrbaren Fläche verlegen.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

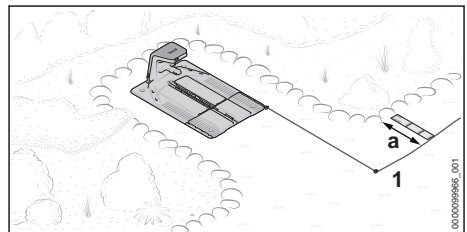
7.5 Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen



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

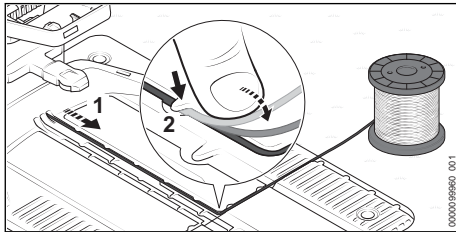


- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

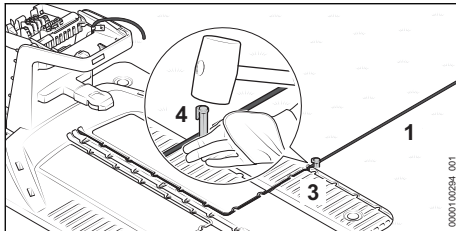


- Begrenzungsdraht (1) nach vorne zur Mähfläche führen.
Der richtige Abstand zum Rand der Mähfläche ist davon abhängig, ob der Rand der Mähfläche befahrbar ist, oder ein Abstand von $a = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) eingehalten werden muss.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

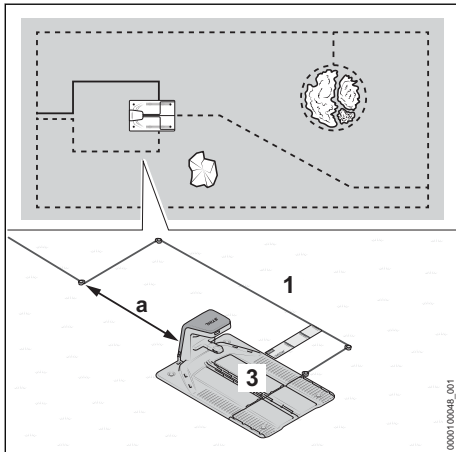
7.6 Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



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



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

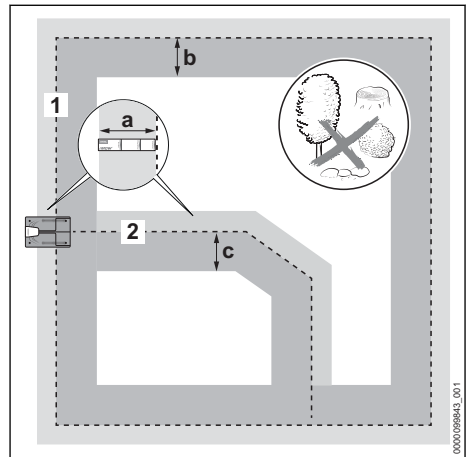


- Begrenzungsdraht (1) mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen.
- Begrenzungsdraht (1) im Abstand von mindestens $a = 2 \text{ m}$ hinter die Bodenplatte (3) führen.
- Begrenzungsdraht (1) mittig hinter der Dockingstation zum Rand der Mähfläche führen.
Der richtige Abstand zum Rand der Mähfläche muss abhängig von der angrenzenden Fläche eingehalten werden.
- Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen,  8.

8 Begrenzungsdraht verlegen

8.1 Allgemeine Vorgaben

Verlauf von Begrenzungsdraht und Leitdraht in der Mähfläche prüfen



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

Begrenzungsdraht (1)

- nach außen: $a = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler)
- nach innen: $b = 1,2 \text{ m}$

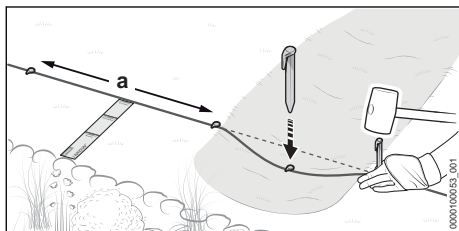
Leitdraht (2)

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

Begrenzungsdraht verlegen

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

Begrenzungsdraht und Leitdraht befestigen



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

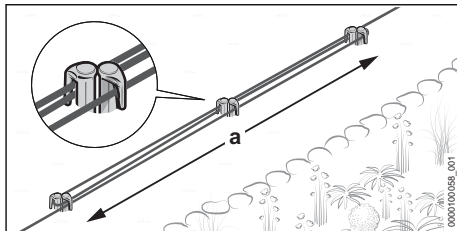
Drahtreserve verlegen

Drahtreserven erleichtern Korrekturen bei der Drahtverlegung und geben Spielraum für zukünftige Anpassungen.

Beispiele:

- Ein Beet wird erweitert und muss neu abgegrenzt werden.
- Büsche und Sträucher wachsen und der Begrenzungsdraht muss in einem größeren Bogen um das Gewächs geführt werden.
- Der Begrenzungsdraht wurde an der Dockingstation zu kurz abgeschnitten und kann nicht angeschlossen werden.

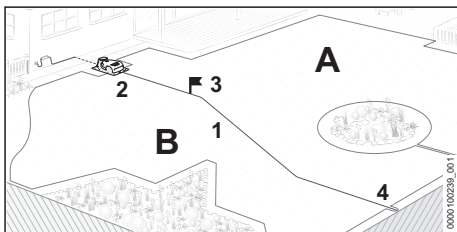
Eine oder auch mehrere Drahtreserven können eingeplant und verlegt werden.



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

8.2 Leitdraht einplanen und Anschlussstelle im Begrenzungsdraht verlegen

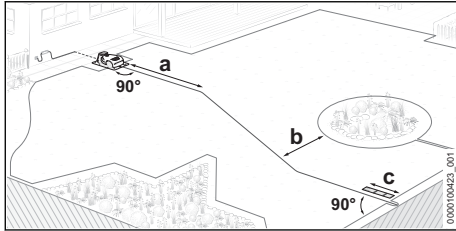
Die Verlegung des Leitdrahts oder mehrerer Leitdrähte muss im Vorfeld sorgfältig geplant werden. Bereits bei der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Position aller Leitdrähte berücksichtigt werden. Mindestens ein Leitdraht muss verlegt werden, drei Leitdrähte können verlegt werden.



Ein Leitdraht (1) erfüllt folgende Funktionen:

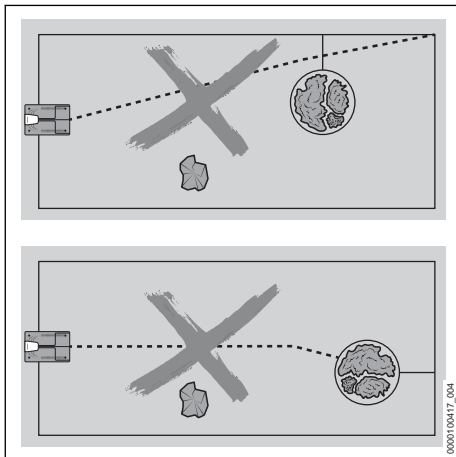
- Orientierung für die Heimfahrt zur Dockingstation (2)
- Ansteuern eines Startpunkts (3)
- Teilt die Mähfläche in Zonen (A und B) ein

Der Leitdraht (1) wird an der Dockingstation (2) beginnend durch die Mähfläche verlegt und an einer möglichst weit entfernten Stelle an den umlaufenden Begrenzungsdraht (4) angeschlossen. 10

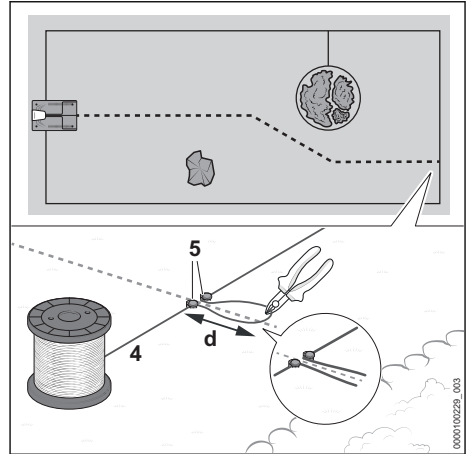


► Leitdraht so einplanen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

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



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



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

- Begrenzungsdraht (4) an den vorgesehenen Stellen mit einem Fixiernagel (5) befestigen.
- Begrenzungsdraht (4) zu einer Schleife mit einer Länge d = 15 cm legen und mit einem weiteren Fixiernagel (5) befestigen.
- Begrenzungsdraht (4) am Ende der Drahtschleife z. B. mit einem Seitenschneider durchtrennen.

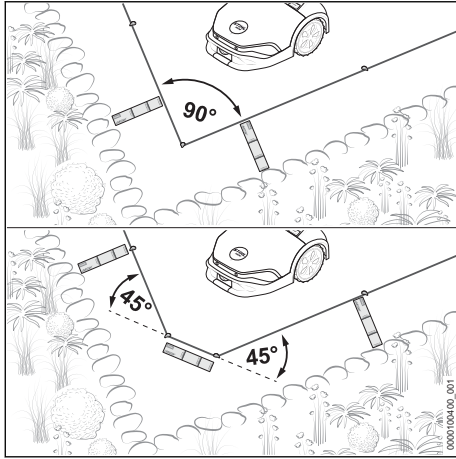
Die Drahtenden werden zum Abschluss der Installation mit dem Leitdraht verbunden. 10

- Begrenzungsdraht (4) weiter um die Mähfläche verlegen.

8.3 Ecken

Ecken mit einem Winkel von 90°

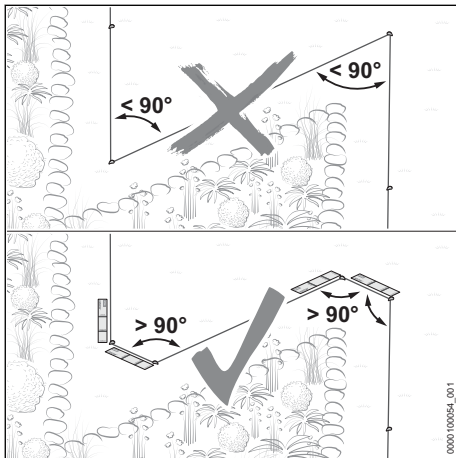
Ecken mit einem Winkel von 90° können in zwei Ecken mit einem Winkel von 45° unterteilt werden. Der Mähroboter ändert seine Richtung in diesem Bereich dadurch gleichmäßiger und weniger ruckartig.



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

Spitz zulaufende Ecken mit einem Winkel $< 90^\circ$

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



- Sicherstellen, dass bei spitz zulaufenden Ecken ein Winkel von 90° nicht unterschritten wird.
- Falls der Winkel von 90° unterschritten wird: Winkel unterteilen.
 - Eine Ecke mit einem Winkel von größer als 90° verlegen. Danach den Begrenzungsdraht auf einer Länge von mindestens

37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) geradeaus verlegen.

- Dann eine Ecke mit einem Winkel von größer als 90° verlegen. Danach den Begrenzungsdraht auf einer Länge von mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade verlegen.

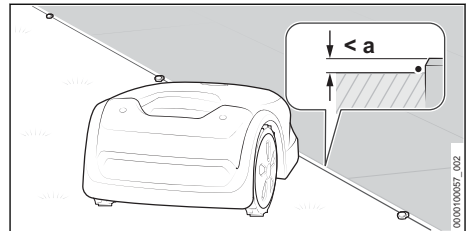
8.4 Befahrbare Fläche

Direkt an die Mähfläche angrenzende Flächen können vom Mähroboter befahren werden, wenn der Höhenunterschied zwischen der befahrbaren Fläche und der Mähfläche nicht mehr als 1,5 cm beträgt. Der Untergrund muss fest und frei von Hindernissen sein.

Beispiele:

- Terrasse
- Gepflasterter Weg
- Rasenkantensteine oder Platten

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



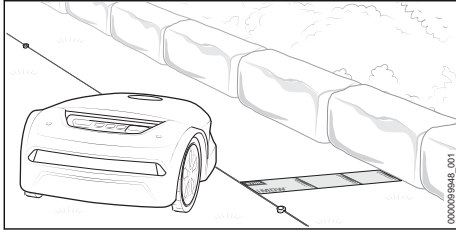
- Begrenzungsdraht ohne Abstand parallel zur befahrbaren Fläche verlegen. Der maximale Höhenunterschied zwischen der befahrbaren Fläche und der Mähfläche beträgt $a = 1,5 \text{ cm}$

8.5 Nicht befahrbare Fläche

Eine Fläche ist nicht befahrbar, wenn Hindernisse in Bodennähe in die Mähfläche ragen, der Untergrund nicht fest ist oder sehr uneben ist und wenn der Höhenunterschied zwischen der Mähfläche und der angrenzenden Fläche mehr als 1,5 cm beträgt.

Beispiele:

- Mauer oder Zaun
- Hecke oder Büsche mit tief wachsenden Zweigen
- Steingarten oder geschotterter Weg
- Stark verwurzelter oder unebener Boden



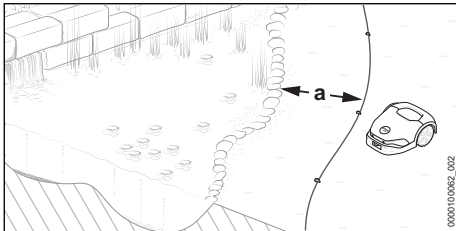
- Begrenzungsdraht in einem Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zur nicht befahrbaren Fläche verlegen.
- Falls sich die nicht befahrbare Fläche auf der Mähfläche befindet: Nicht befahrbare Fläche mit einer Sperrfläche abgrenzen.

8.6 Wasserfläche

Zu Wasserflächen muss ein erhöhter Drahtabstand eingehalten werden, wenn die Wasserfläche nicht durch ein festes und mindestens 10 cm hohes Hindernis von der Mähfläche abgegrenzt ist.

Beispiele:

- Gartenteich
- Pool
- Bach oder Wasserlauf



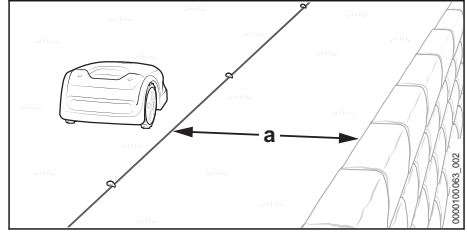
- Begrenzungsdraht in einem Abstand von $a = 1$ m parallel zum Uferbereich verlegen.
- Falls sich die Wasserfläche auf der Mähfläche befindet: Wasserfläche mit einer Sperrfläche abgrenzen.

8.7 Absturzkante

Zu Absturzkanten muss ein erhöhter Drahtabstand eingehalten werden, wenn die Absturzkante nicht durch ein festes und mindestens 10 cm hohes Hindernis von der Mähfläche abgegrenzt ist.

Beispiele:

- Treppe
- Stützmauer
- abgestufter Hang



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

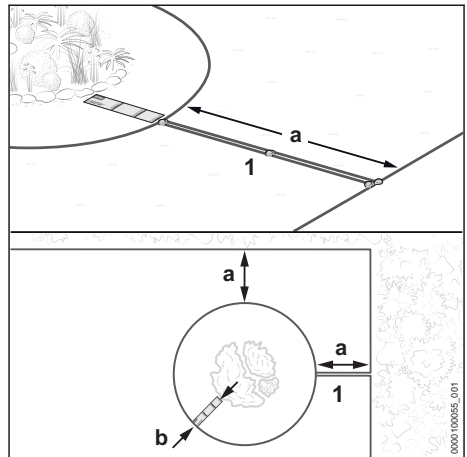
8.8 Sperrfläche

Bereiche auf der Mähfläche, die nicht vom Mähroboter befahren werden können oder dürfen, müssen über eine Sperrfläche abgegrenzt werden.

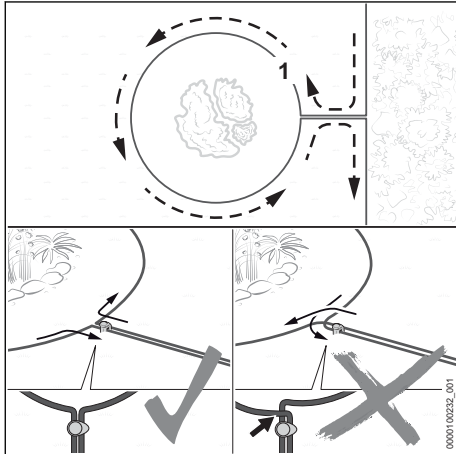
Beispiele:

- Beet ohne eine feste und mindestens 10 cm hohe Umrandung
- Gartenteich oder Pool ohne eine feste und mindestens 10 cm hohe Umrandung
- Hindernisse, die nicht berührt werden dürfen
- Hindernisse, die nicht ausreichend fest sind
- Hindernisse, die niedriger als 10 cm sind

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



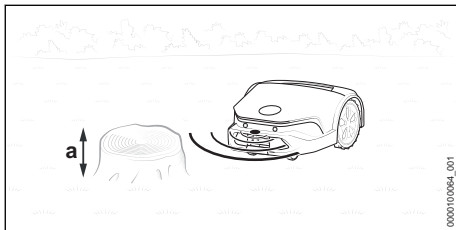
- Begrenzungsdraht (1) vom Rand weg in Richtung Sperrfläche führen. Sicherstellen, dass für die Sperrfläche folgende Maße eingehalten sind:
 - Mindestabstand zu anderen Begrenzungsdrähten $a = 55 \text{ cm}$
 - Drahtabstand $b = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) (bei Wasserflächen und Absturzkanten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



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

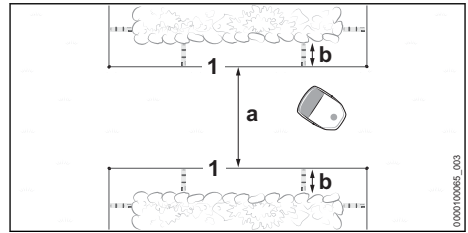
8.9 Festes Hindernis

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



- Ein festes Hindernis mit einer Höhe von mindestens $a = 10 \text{ cm}$ muss nicht abgegrenzt werden.

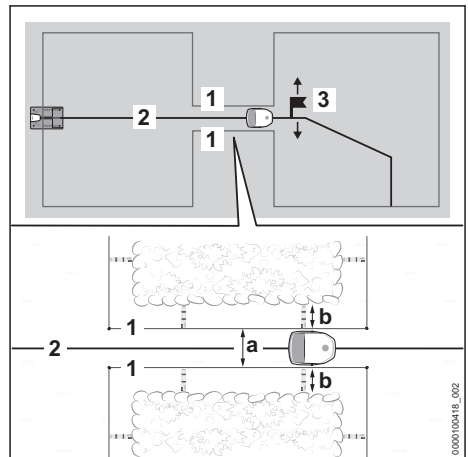
8.10 Engstelle



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

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

Engstelle mit Leitdraht



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

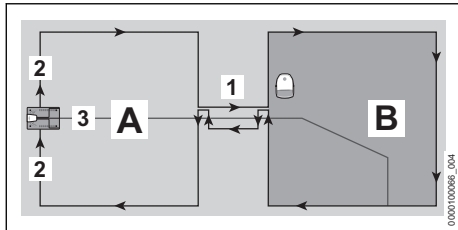
Zum Abschluss der Inbetriebnahme muss ein Startpunkt (3) hinter der Engstelle und dessen

Anfahrthäufigkeit gesetzt werden. Andernfalls findet der Mähroboter nicht durch die Engstelle. Startpunkte können über die App „MY iMOW®“ eingestellt werden.

- Begrenzungsdraht (1) wie abgebildet verlegen und sicherstellen, dass folgende Maße eingehalten sind:
 - Mindestabstand zwischen den Begrenzungsdrahten (1) in der Engstelle: $a = 55 \text{ cm}$
 - Falls die Engstelle durch seitliche Hindernisse eingrenzt wird: Zusätzlich einen Abstand von $b = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) berücksichtigen
- Leitdraht (2) in der Mitte der Engstelle verlegen.
- Falls der seitliche Abstand $b = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) unterschritten wird: Eine Gasse installieren, um den Mähroboter zu einer weiteren Mähfläche leiten zu können  8.11 oder den Bereich der Engstelle von der Mähfläche abgrenzen.

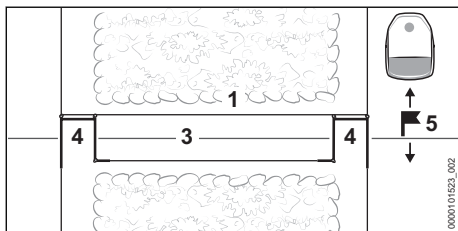
8.11 Gasse

Funktionsbeschreibung



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

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



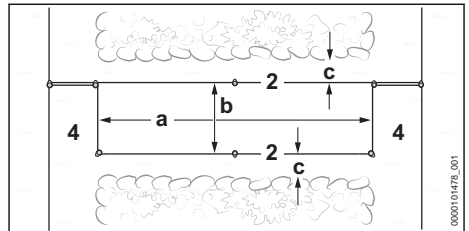
Drahtschlaufen (4) signalisieren dem Mähroboter, dass eine Gasse beginnt oder endet.

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

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

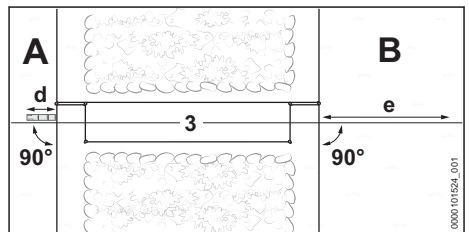
Innerhalb einer Gasse wird nicht gemäht.

Allgemeine Vorgaben



- Sicherstellen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Mindestabstand zwischen den Drahtschlaufen (4) beträgt mindestens $a = 74 \text{ cm}$ (Länge: 2x iMOW® Ruler).
- Der Abstand zwischen den Begrenzungsdrahten (2) beträgt mindestens $b = 55 \text{ cm}$.
- Der Abstand zu seitlichen Hindernissen beträgt mindestens $c = 15 \text{ cm}$.

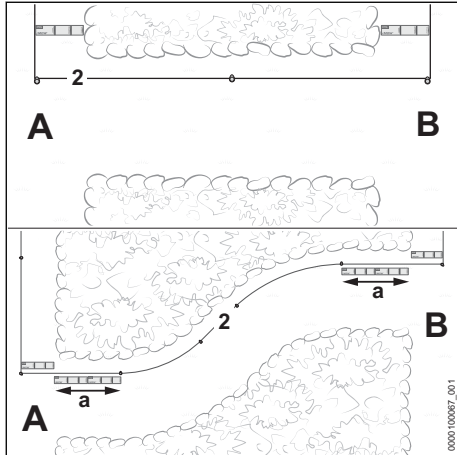


- Sicherstellen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

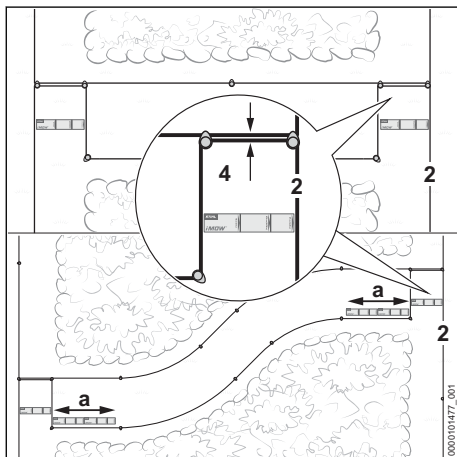
- Der Leitdraht (3) kann vor der Gasse auf einer Länge von mindestens $d = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Gasse geführt werden.
- Der Leitdraht (3) kann nach der Gasse auf einer Länge von mindestens $e = 2 \text{ m}$ gerade und im rechten Winkel (90°) von der Gasse in den Mähbereich (B) geführt werden.

- Falls die Abstände und Längen nicht eingehalten werden können, muss der Mähbereich (B) von der Hauptmähfläche (A) abgegrenzt und eine Nebenfläche installiert werden.

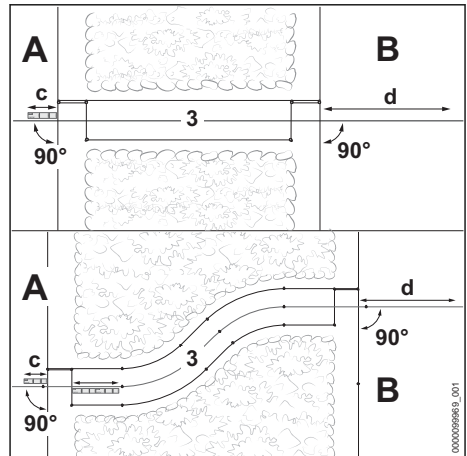
Gasse verlegen



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



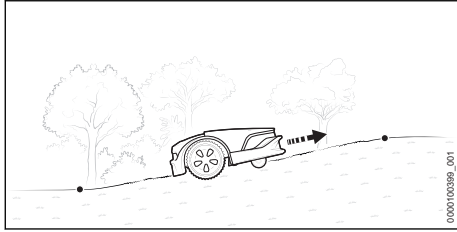
- Begrenzungsdraht (2) auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel und eng nebeneinander führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (2) in einem Abstand von mindestens 55 cm parallel in Richtung Hauptmähfläche (A) führen.
- Begrenzungsdraht (2) auf einer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



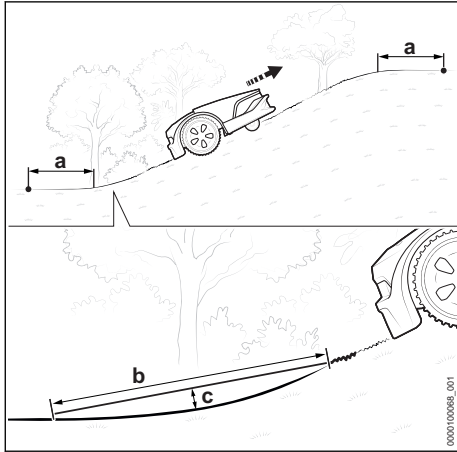
- Leitdraht (3) auf der Hauptmähfläche (A) auf einer Länge von mindestens $c = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Gasse führen.
- Leitdraht mittig in der Gasse verlegen.
- Leitdraht (3) nach der Gasse auf einer Länge von mindestens $d = 2$ m gerade und im rechten Winkel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

8.12 Steigungen / Gefälle

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



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

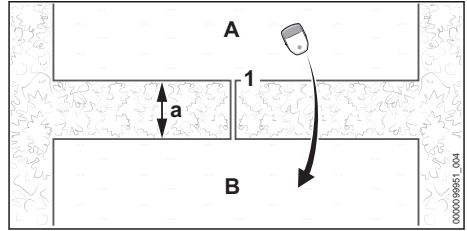


- Falls sich eine Steigung / Gefälle von mehr als 27 % innerhalb der Mähfläche befindet: Vor und nach der Steigung / dem Gefälle den Begrenzungsdraht mit einem Abstand $a = \text{mindestens } 1,20 \text{ m}$ verlegen.
- Damit der Mähroboter den Übergang zwischen Ebene und Steigung / Gefälle befahren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

8.13 Nebenfläche

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

In einer Nebenfläche darf kein Leitdraht verlegt sein.



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

8.14 Kleine Mähfläche

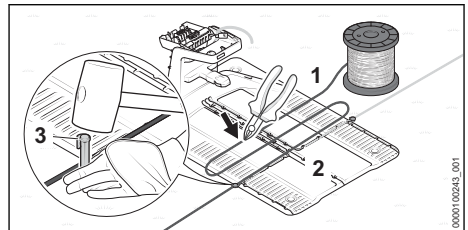
Bei einer kleinen Mähfläche, bei der weniger als 20 m Begrenzungsdraht benötigt wird, muss das Kleinflächenmodul STIHL AKM 100 verwendet werden.

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

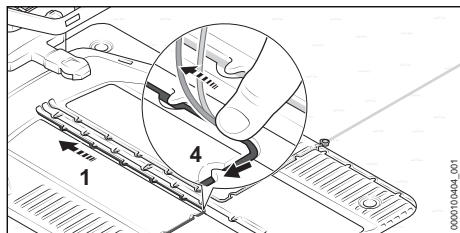
9 Verlegung des Begrenzungsdraths abschließen

9.1 Verlegung des Begrenzungsdraths abschließen

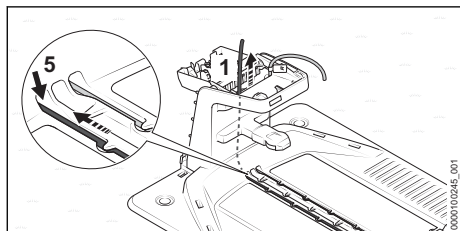
Dockingstation auf dem Rand der Mähfläche,
Dockingstation am Rand der Rasenfläche



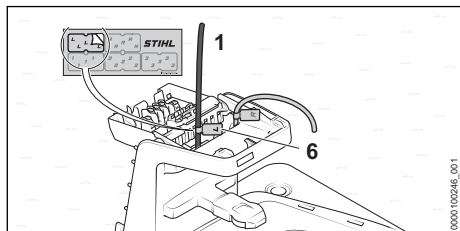
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.



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

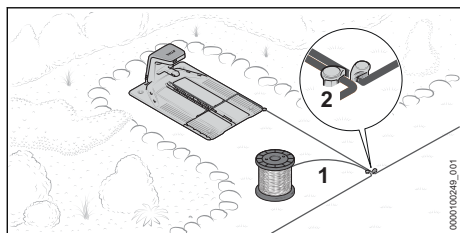


- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (5) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

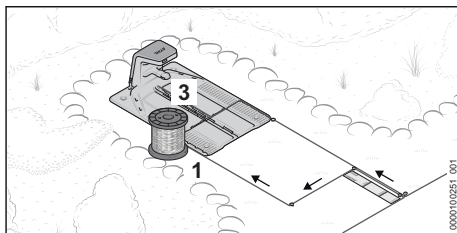


- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

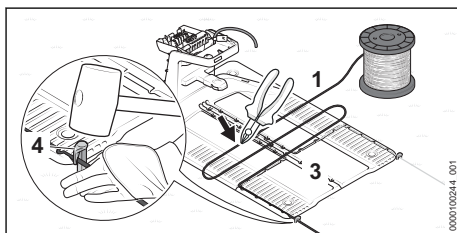
Dockingstation außerhalb der Mähfläche



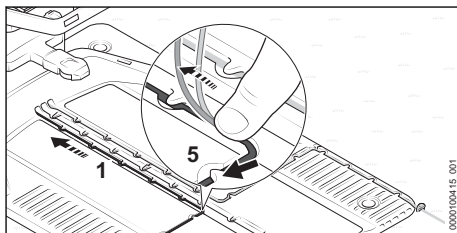
- Begrenzungsdraht (1) eng an bereits verlegten Begrenzungsdraht führen und mit einem Fixiernagel (2) befestigen.



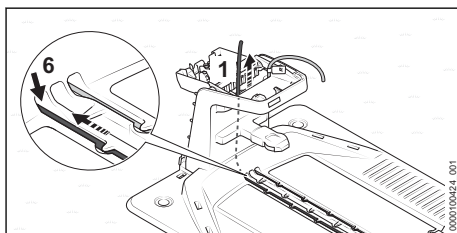
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) zurück zum Rand und weiter zur Bodenplatte (3) führen.



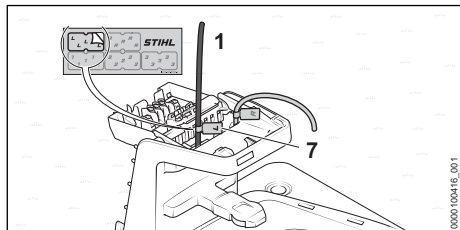
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (3) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider abhängen.



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



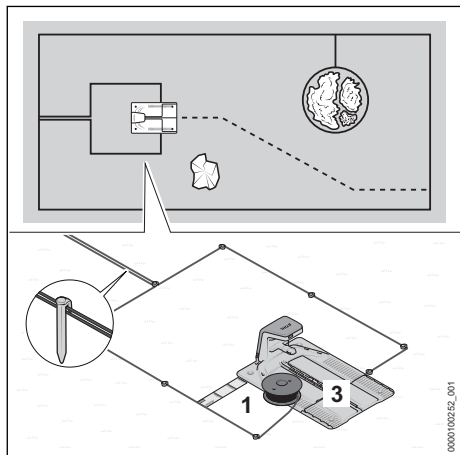
- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (6) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



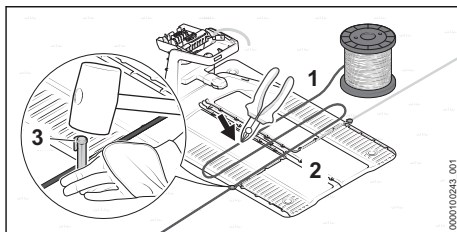
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (7) kennzeichnen.

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

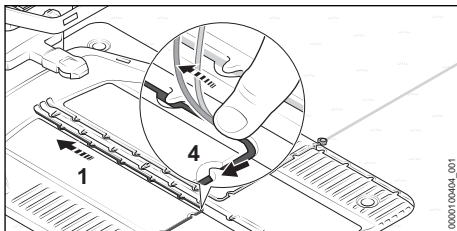
Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



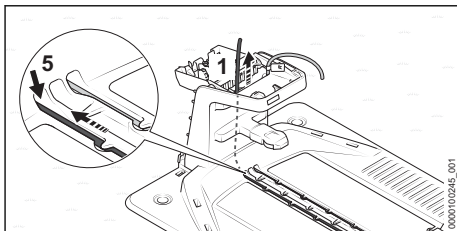
- Begrenzungsdraht (1) eng an den bereits verlegten Begrenzungsdraht führen.
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) im Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) um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



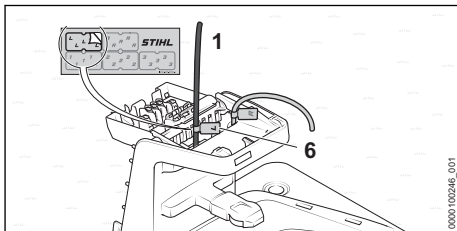
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenstecher abhängen.



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



- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (5) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



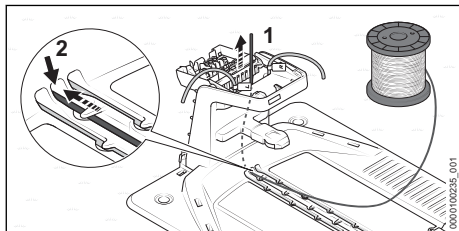
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

10 Leitdraht verlegen

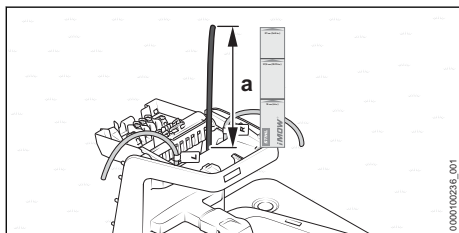
10.1 Leitdraht verlegen

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

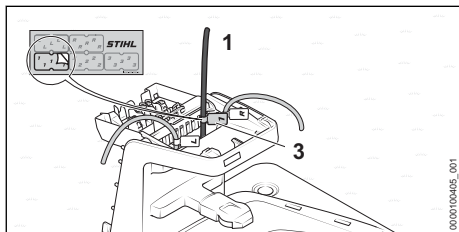
- Allgemeine Vorgaben zur Verlegung des Leitdrahts berücksichtigt  8.2.



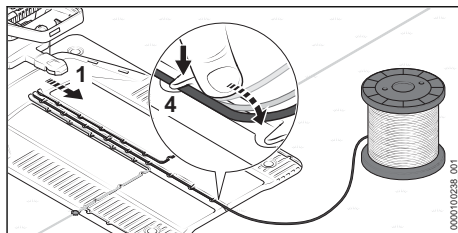
- Anfang des Leitdrahts (1) in die mittlere Durchführung (2) stecken und nachführen. Der Leitdraht (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



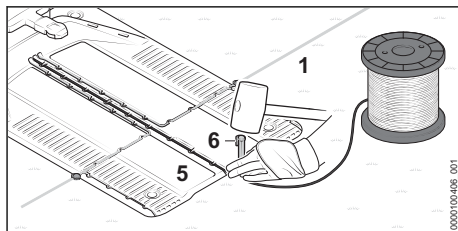
- Leitdraht (1) so lange nachführen, bis er auf einer Länge von $a = 37 \text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.



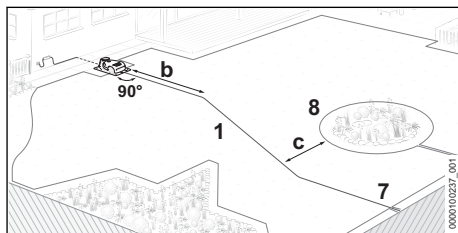
- Leitdraht (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (3) kennzeichnen. Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.



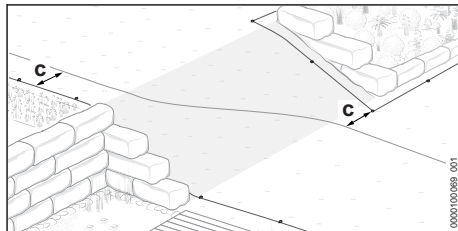
- Leitdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.



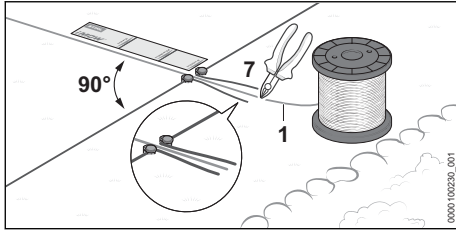
- Leitdraht (1) direkt an der Bodenplatte (5) mit einem Fixiernagel (6) befestigen.



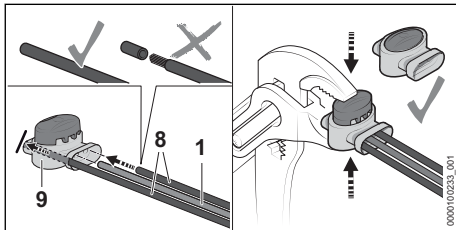
- Leitdraht (1) auf einer Länge $b = 2 \text{ m}$ gerade und im rechten Winkel (90°) von der Dockingstation in die Mähfläche führen.
- Leitdraht (1) zur Drahtschleife (7) am Rand der Mähfläche führen. Der Abstand zum umlaufenden Begrenzungsdraht (8) muss mindestens $c = 27,5 \text{ cm}$ betragen.



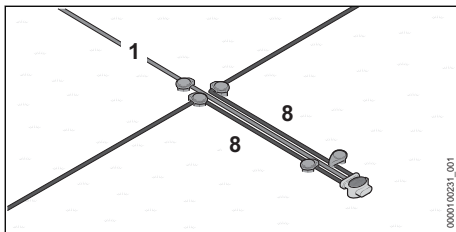
- An Hängen den Leitdraht diagonal verlegen. Der Abstand zum Begrenzungsdraht muss mindestens $c = 27,5 \text{ cm}$ betragen.



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



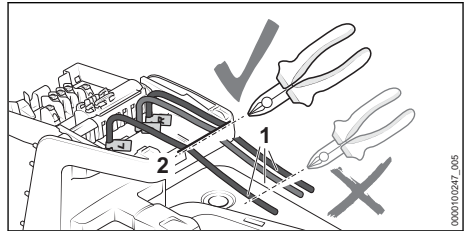
- ▶ Enden der Begrenzungsdrähte (8) und des Leitdrahts (1) bis zum Anschlag in den Drahtverbinder (9) stecken. Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
- ▶ Drahtverbinder (1) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



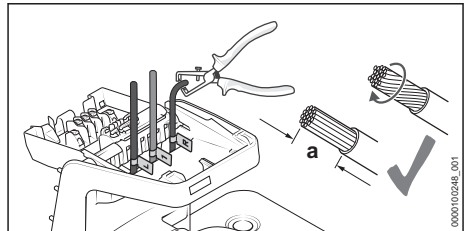
- ▶ Begrenzungsdrähte (8) und Leitdraht (1) parallel und eng aneinander führen, ohne dass sich die Drähte überkreuzen.
- ▶ Drähte mit weiteren Fixiernägeln befestigen.

11 Dockingstation elektrisch anschließen

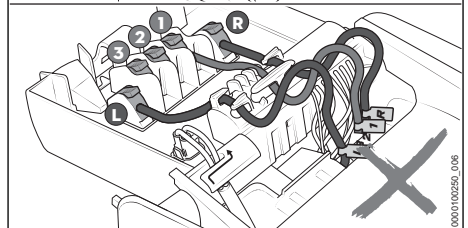
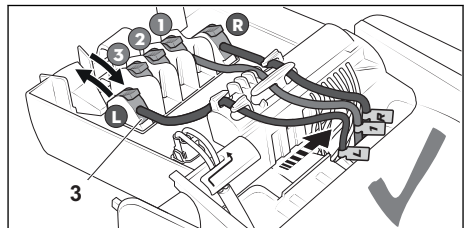
11.1 Begrenzungsdraht und Leitdraht anschließen



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

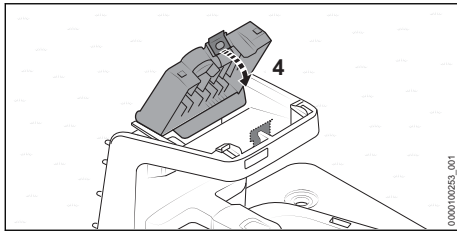


- ▶ Drahtenden auf einer Länge von a = 10 mm abisolieren.
- ▶ Drahtlitzen so verdrehen, dass keine einzelnen Drahtlitzen abstehen.

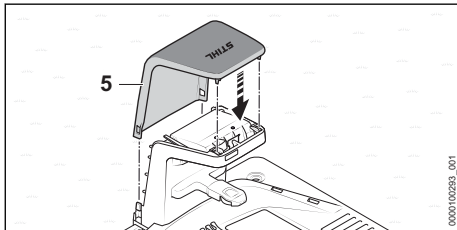


- ▶ Die beschrifteten Drahtenden den jeweiligen Klemmen zuordnen.
- ▶ Hebel (3) der entsprechenden Klemme nach hinten aufklappen.

- Das abisolierte Drahtende in die entsprechende Klemme einführen und zum Schließen den Hebel (3) wieder nach vorne klappen.
- Begrenzungsdrähte und Leitdraht wie abgebildet in den Kabelhaltern fixieren und zur rechten Seite drücken.

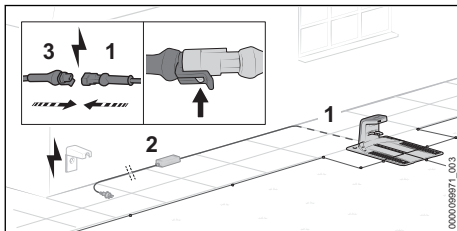


- Abdeckung (4) nach vorne klappen. Die Abdeckung (4) rastet hörbar und spürbar ein.



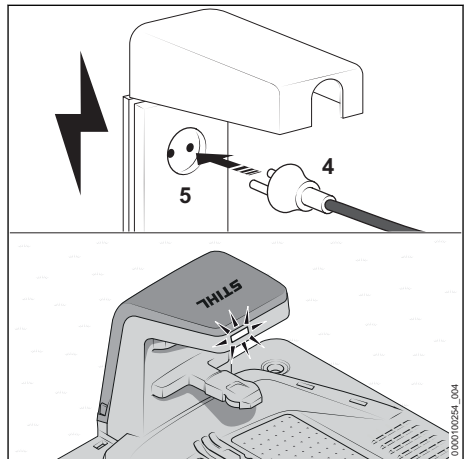
- Haube (5) aufsetzen. Die Haube (5) rastet hörbar ein.

11.2 Ladekabel verlegen und Netzteil anschließen



- Ladekabel (1) zum Standort des Netzteils (2) verlegen.
- Standort für das Netzteil (2) so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Das Netzteil (2) und die Anschlussleitung befinden sich außerhalb der Mähfläche.
 - Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils (2).
 - Das Netzteil (2) liegt auf einem ebenen und nicht dauerhaft nassen Untergrund.

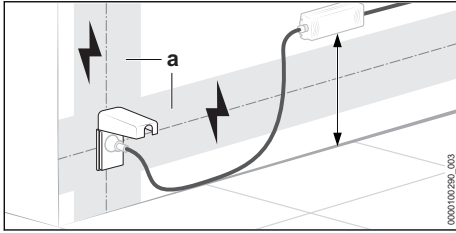
- Das Netzteil (2) ist erhöht vom Boden angebracht, falls es länger andauernder Nässe ausgesetzt sein kann.
- Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.
- Ladekabel so verlegen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Das Ladekabel (1) befindet sich außerhalb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



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

11.3 Netzteil an eine Wand montieren

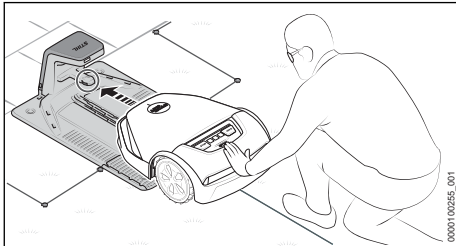
Das Netzteil kann an eine Wand montiert werden.



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

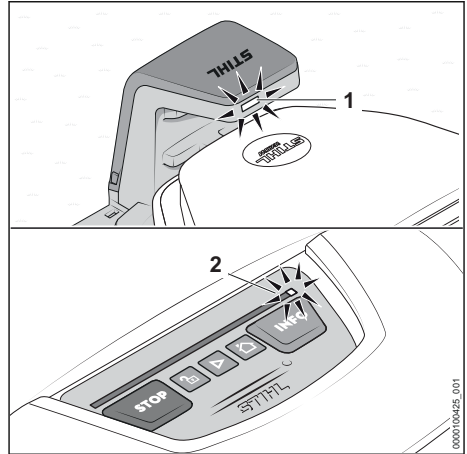
12 Mähroboter laden

12.1 Mähroboter laden



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

Die Ladezeit hängt von verschiedenen Einflüssen ab, z. B. von der Temperatur des Akkus oder von der Umgebungstemperatur. Für eine optimale Leistungsfähigkeit die empfohlenen Temperaturbereiche beachten, 23.7.

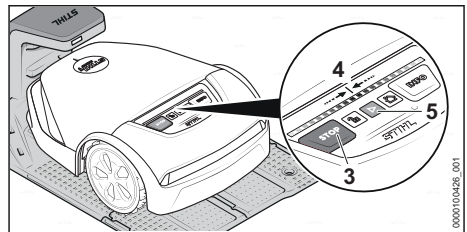


Die LED (1) an der Dockingstation leuchtet weiß. Am Leuchtstreifen des Mähroboters leuchtet eine LED (2) weiß.

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

Energieeffizientes Laden

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



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

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:

- „STOP“ (3) drücken.
Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt
- „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet.
- „STOP“ (3) drücken.
Der Leuchtstreifen (4) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert.

- „STOP“ (3) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (4) vollständig rot leuchtet und zum Abschluss zweimal rot blinkt.

Der Modus „energieeffizientes Laden“ ist aktiviert. Der Akku des Mähroboter wird voll aufgeladen. Alle Zusatzfunktionen sind deaktiviert.

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

- Taste „START“ (5) drücken.
Der Mähroboter ist betriebsbereit.

13 Bluetooth®-Funkschnittstelle schließen

13.1 Bluetooth®-Funkschnittstelle einrichten

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

Damit der Mähroboter verwendet werden kann, muss die Bluetooth®-Funkschnittstelle über die App „MY iMOW®“ mit einem Passwort gesichert werden.

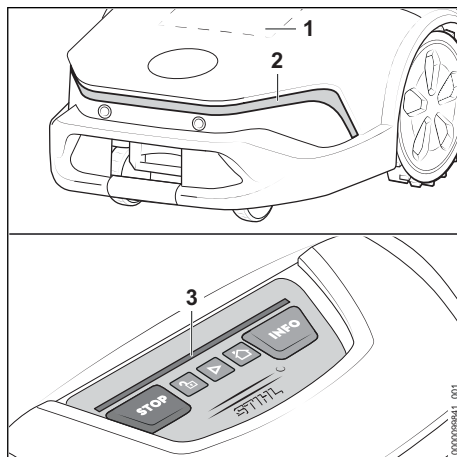
- App „MY iMOW®“ im App Store des mobilen Endgeräts herunterladen und Account erstellen.
- Mähroboter dem Account hinzufügen.
- Anweisungen auf dem Bildschirm folgen und die Bluetooth®-Funkschnittstelle mit einem Passwort sichern.

Nach Vergabe des Passworts ist das mobile Endgerät zur Steuerung und Konfiguration des Mähroboters autorisiert.

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

14 Leuchtmuster am Mähroboter und Dockingstation

14.1 Leuchtstreifen am Mähroboter



Das Matrixdisplay (1) und die Leuchtstreifen (2 und 3) zeigen den Status des Mähroboters und Störungen an.

Das Matrixdisplay (1) und der vordere Leuchtstreifen (2) sind nur bei einem Statuswechsel aktiv und leuchten für 20 Sekunden auf.

Weißes Leuchtmuster:

- Kein aktiver Mähvorgang.

Grünes Leuchtmuster:

- Ein Mähvorgang ist aktiv.
- Der hintere Leuchtstreifen (3) zeigt den Fortschritt des Mähvorgangs an.

Rotes Leuchtmuster:

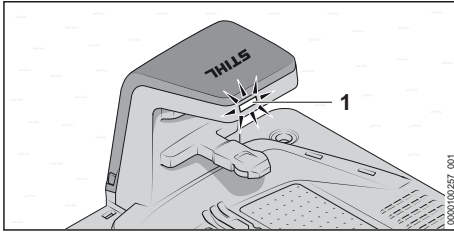
- Gerätesperre ist aktiv.
- Störungsmeldung.

Blaues Leuchtmuster - am hinteren Leuchtstreifen (3):

- Der Mähroboter erhält ein Systemupdate.

Falls über die App „MY iMOW®“ die „Umgebungsanimation“ aktiviert ist, leuchtet der vordere Leuchtstreifen (2) dauerhaft weiß, wenn der Mähroboter in Bewegung ist. Bei einem Statuswechsel wird die „Umgebungsanimation“ für 20 Sekunden überblendet.

14.2 LED an der Dockingstation



Die LED (1) zeigt den Status der Dockingstation und Störungen an.

LED (1) leuchtet weiß:

- Die Dockingstation ist betriebsbereit.

LED (1) blinkt weiß:

- Der Mähroboter wird geladen.

LED (1) pulsiert weiß:

- Der Mähroboter befindet sich in der Dockingstation und ist betriebsbereit.

LED (1) leuchtet grün:

- Der Mähroboter befindet sich nicht in der Dockingstation und die Dockingstation funktioniert ordnungsgemäß.

LED (1) leuchtet rot:

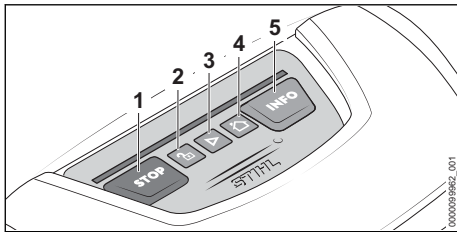
- Es besteht eine Störung.

LED (1) leuchtet blau:

- Kommunikation mit dem Mähroboter.

15 Mähroboter bedienen und einstellen

15.1 Bedienfeld



Über die Drucktasten (1 bis 5) kann der Mähroboter in seinen Grundfunktionen bedient werden. Der volle Funktionsumfang ist über die App „MY iMOW®“ verfügbar.

Mähvorgang starten

- „START“ (3) drücken.

Der Mähroboter startet den Mähvorgang und kehrt anschließend automatisch zur Dockingstation zurück.

Mähvorgang stoppen und Mähroboter sperren

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

Mähroboter zur Dockingstation senden

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

Mähroboter entsperren

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

Informationen abrufen

- „INFO“ (5) drücken.
Der Mähroboter gibt akustische Informationen zum aktuellen Status wieder.

15.2 App „MY iMOW®“

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

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

Hauptfunktionen

- Mähvorgang starten und stoppen
- Mähplan
 - Mähzeiten einstellen¹ (über einen Assistenten oder manuell).
 - Startpunkte setzen (optional)
 - Zonen auswählen (optional)
- Schnitthöhe einstellen
- Gerätezugriff
 - Heimbereich einstellen
 - Alarm einstellen
- Randoptimierung einschalten
- Drahtsignalprüfung durchführen
- Umgebungsanimation einschalten
- Erinnerung „Klingen prüfen“ einschalten

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

- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN)
- Fernzugriff auf den Mähroboter über eine Mobilfunkverbindung
- Hilfestellung

Informationen zur Einbindung ins Heimnetzwerk

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

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

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

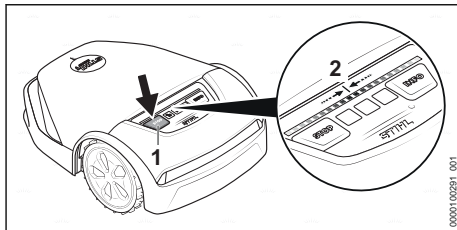
16 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren

16.1 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren



! WARNUNG

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



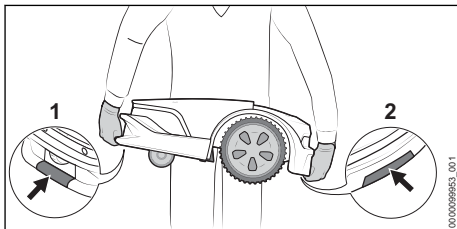
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt.
- ▶ „STOP“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig rot leuchtet.
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Leuchtstreifen (2) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert. Der Mähroboter kann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

17 Transportieren

17.1 Mähroboter transportieren

- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

Mähroboter tragen



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

Mähroboter in einem Fahrzeug transportieren

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

17.2 Akku transportieren

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

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

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

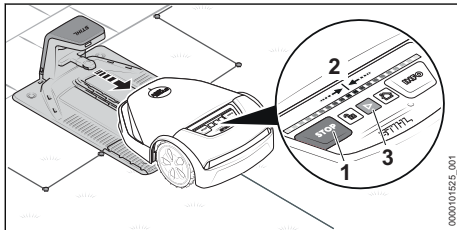
Die Transportvorschriften sind unter www.stihl.com/safety-data-sheets angegeben.

18 Aufbewahren

18.1 Mähroboter zum Aufbewahren vorbereiten

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

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



- ▶ Mähroboter aus der Dockingstation nehmen.

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:

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

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

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

18.2 Mähroboter aufbewahren

- ▶ Mähroboter so aufbewahren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Der Mähroboter ist außerhalb der Reichweite von Kindern.
 - Der Mähroboter ist sauber und trocken.
 - Der Mähroboter ist in einem geschlossenen Raum.
 - Der Akku des Mähroboters ist geladen.
 - Der Mähroboter wird nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahrt, 23.6.
 - Der Mähroboter kann nicht umkippen.
 - Der Mähroboter kann nicht davonrollen.
 - Der Mähroboter steht waagrecht auf den Rädern.
 - Auf dem Mähroboter sind keine Gegenstände abgelegt.

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

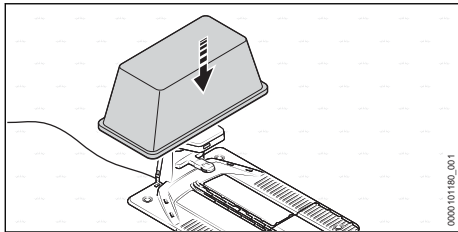
HINWEIS

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

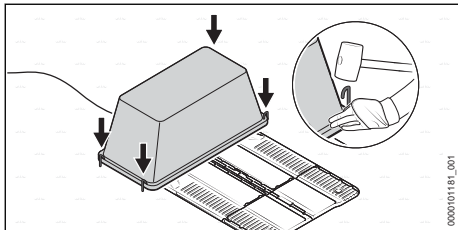
18.3 Dockingstation, Ladekabel und Netzteil aufbewahren

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

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



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



- Eimer oder Mörtelwanne mit Erdnägeln am Boden fixieren.

Dockingstation, Ladekabel und Netzteil abbauen

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

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

19 Reinigen

19.1 Mähroboter reinigen



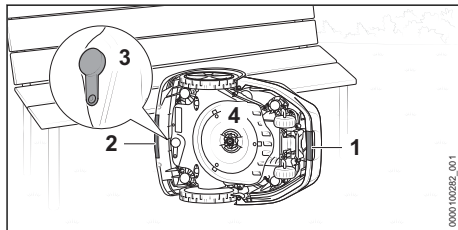
WARNUNG

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

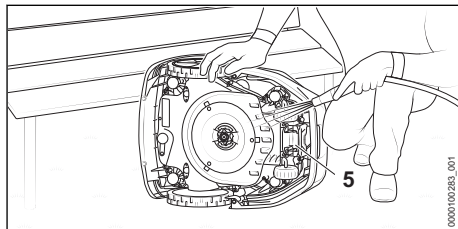
Mähroboter regelmäßig reinigen. Das Reinigungsintervall ist abhängig von den Einsatzbe-

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

- Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.



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



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

19.2 Dockingstation, Netzteil, Ladekabel und Steckverbindungen reinigen

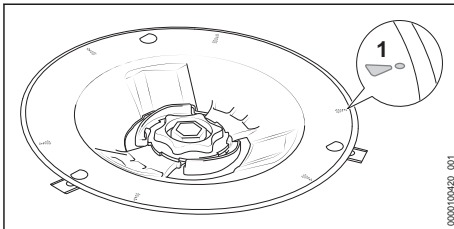
- Netzstecker des Netzteils aus der Steckdose ziehen.

- Dockingstation, Netzteil und Ladekabel mit einem feuchten Tuch reinigen.
 - Falls erforderlich: Festsitzenden Schmutz mit einer weichen Bürste lösen.
- Steckverbindungen mit einem trockenen, fusselfreien Tuch reinigen.
 - Falls erforderlich: Festsitzenden Schmutz mit einem Pinsel lösen.

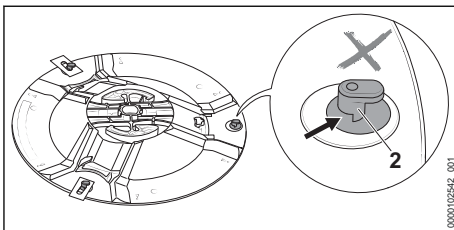
20 Warten und Klingen wechseln

20.1 Sichtprüfung

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

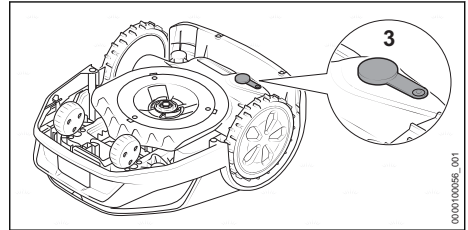


- Messerscheibe auf Beschädigungen und Verschleiß prüfen.
- Falls die Verschleißmarkierungen (1) durchgescheuert sind und Löcher entstanden sind, Mähwerk ersetzen.



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

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



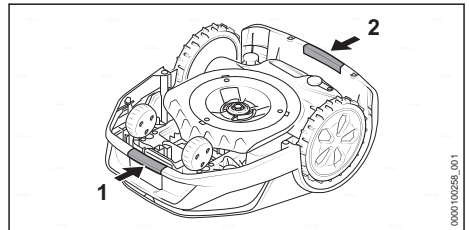
- Stopfen (3) der Diagnosebuchse auf Beschädigungen und festen Sitz prüfen.

20.2 Klingen wechseln

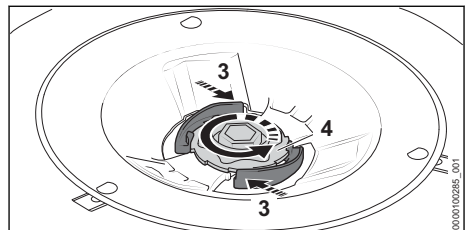


WARNUNG

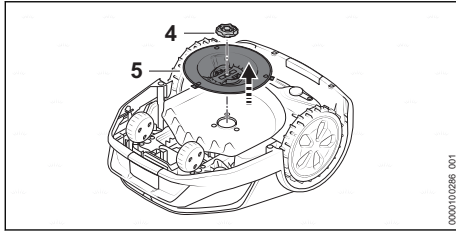
- Die Schneidkanten der Klingen sind scharf. Der Benutzer kann sich schneiden.
 - Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.



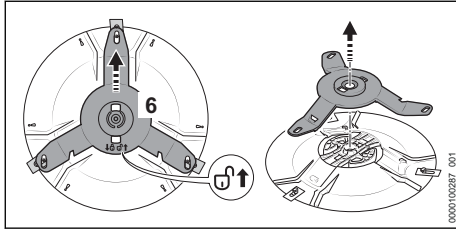
- Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und der hinteren Griffstelle (2) greifen.
- Mähroboter auf die Rückseite drehen.



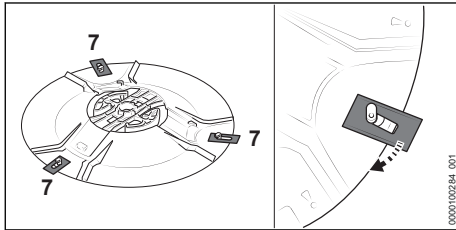
- Hebel (3) drücken und gedrückt halten.
- Mutter (4) so lange gegen den Uhrzeigersinn drehen bis sie sich abnehmen lässt.



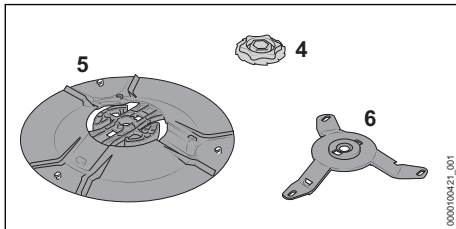
- Mutter (4) abnehmen.
- Messerscheibe (5) abnehmen.



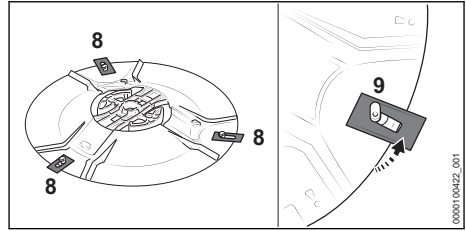
- Messerträger (6) in Pfeilrichtung $\odot$ schieben. Der Messerträger (6) wird entriegelt.
- Messerträger (6) abnehmen.



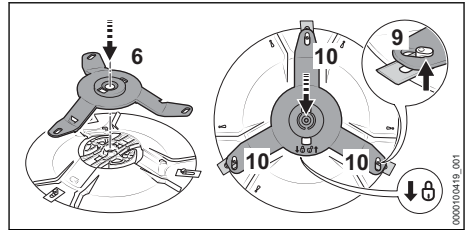
- Alle alten Klingen (7) aushängen.



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



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



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

21 Reparieren

21.1 Mähroboter, Akku, Mähwerk, Dockingstation und Netzteil reparieren

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

Beschädigte oder verschlissene Klingen und das Mähwerk können gewechselt werden.

- Falls der Mähroboter, der Akku, die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung beschädigt ist: Mähroboter, Akku, Dockingstation, Ladekabel, Netzteil oder Netzkabel nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

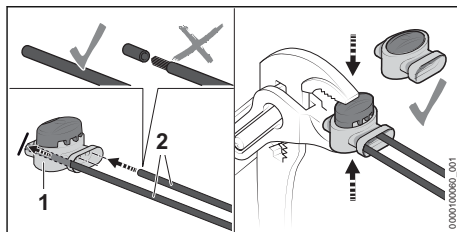
- Falls eine Klinge beschädigt oder verschlissen ist:
 - Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
 - Alle Klingen wechseln. Die Klingen können nicht nachgeschärft werden.
- Falls die Messerscheibe oder die L-Bolzen auf der Messerscheibe beschädigt oder verschlissen sind:
 - Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.
 - Mähwerk ersetzen.
- Falls Hinweisschilder unleserlich oder beschädigt sind: Hinweisschilder von einem STIHL Fachhändler ersetzen lassen.

21.2 Begrenzungsdraht oder Leitdraht verlängern oder reparieren

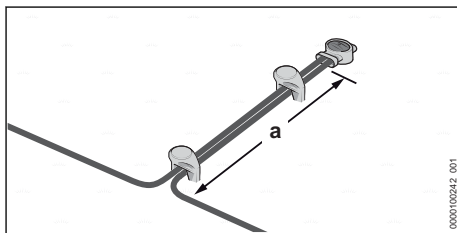
Der Begrenzungsdraht oder Leitdraht kann mit Hilfe von Drahtverbindern verlängert oder repariert werden.

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

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



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



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

22 Störungen beheben

22.1 Störungen des Mähroboters beheben

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

Zur Störungsbehebung wie folgt vorgehen:

- Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen.
- oder
- Drucktaste „INFO“ am Bedienfeld drücken und den akustischen Anweisungen folgen.

Störung	Leuchtbalken am Mähroboter oder Dockingstation	Ursache	Abhilfe
Der Mähroboter bleibt während der Heimfahrt zur Dockingstation stehen.		Der Akku ist entladen.	► Sicherstellen, dass die Länge des Begrenzungsdrahts 850 m nicht übersteigt. ► Verlegung des Leitdrahts optimieren. ► Einen weiteren Leitdraht in der Mähfläche verlegen. ► Mähroboter zum Laden in die Dockingstation tragen. ► Falls möglich: Die Dockingstation in einer Mähfläche mit Hanglage im unteren Bereich des Gefälles aufstellen.

Störung	Leuchtbalken am Mähroboter oder Docking- station	Ursache	Abhilfe
Der Mähroboter startet den Mäh- vorgang nicht wie erwartet.	Leuchtbalken leuchten blau.	Der Mähroboter führt einen Neustart durch.	► Warten, bis der Neustart abgeschlossen ist. Der Mähroboter startet den Mähvorgang anschließend automatisch.
	Leuchtbalken leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Am Begrenzungsdraht oder Leitdraht besteht eine Störung.	► Sicherstellen, dass der Begrenzungs- draht und der Leitdraht unbeschädigt ist. ► Sicherstellen, dass der Begrenzungs- draht oder der Leitdraht richtig an die Dockingstation angeschlossen ist. ► Sicherstellen, dass der Begrenzungs- draht und der Leitdraht richtig an den Drahtverbinder angeschlossen ist. ► Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen.
Der Mähroboter wird nicht gela- den.	Leuchtbalken leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Im Mähroboter, Akku, Netzteil oder der Dockingstation besteht eine Störung.	► Sicherstellen, dass die Ladekontakte an Dockingstation und Mähroboter sauber sind. ► Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen. ► Falls die Störung weiterhin besteht: Mähroboter nicht weiter versuchen zu laden, Netzstecker der Anschlussleitung aus der Steckdose ziehen und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

23 Technische Daten

23.1 Mähroboter STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Technische Daten

- Schnittbreite: 28 cm
- Schnitthöhe - elektrisch: 20 mm bis 60 mm
- Drehzahl der Messerschleibe: 2400 1/min
- Mähgeschwindigkeit
 - iMOW® 5.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO: 0,5 m/s
- Abmessungen:
 - Höhe: 291 mm
 - Breite: 525 mm
 - Länge: 705 mm
- Gewicht:
 - iMOW® 5.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO: 16 kg
- Schutzklasse: III
- Schutzart: IP56
- Maximale Mähfläche:
 - iMOW® 5.0 EVO: 1500 m²

- iMOW® 6.0 EVO: 3000 m²
- iMOW® 7.0 EVO: 5000 m²
- Aktivzeit 1000 m² (pro Woche)²
 - iMOW® 5.0 EVO: 35 h
 - iMOW® 6.0 EVO: 30 h
 - iMOW® 7.0 EVO: 20 h
- Maximale Länge des Begrenzungsdrahts:
850 m
- Maximale Steigung: 45 %

Bluetooth®

- Datenverbindung: Bluetooth® 5.1. Das mobile
Endgerät muss mit Bluetooth® Low Energy 5.0
kompatibel sein und Generic Access Pro-
file (GAP) unterstützen.
- Frequenzband: ISM-Band 2,4 GHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 1 mW
- Signalreichweite: ca. 10 m. Die Signalstärke
ist abhängig von den Umgebungsbedingungen
und dem mobilen Endgerät. Die Reichweite
kann je nach äußeren Bedingungen, ein-
schließlich des verwendeten Empfangsgeräts,
stark variieren. Innerhalb von geschlossenen
Räumen und durch metallische Barrieren (zum

²Unter Idealbedingungen (wenig Hindernisse, einfache Geometrie sowie geringe Steigungen im Gar-
ten, moderates Rasenwachstum)

Beispiel Wände, Regale, Koffer) kann die Reichweite deutlich geringer sein.

- Anforderungen an das Betriebssystem des mobilen Endgeräts: siehe info.myi-mow.stihl.com

Funknetzwerk (WLAN)

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

Mobilfunkverbindung

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

Netzwerkdatenblatt

Kommunikation mit STIHL IoT-Plattform

- Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
 - Protokoll und Port: MQTT über TCP (8883)
- Netzwerk-Konfiguration
- Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
 - Protokoll und Port: DHCP/DHCPv6 über UDP (68/546)

Kommunikation mit App „MY iMOW®“

- Schnittstelle: Bluetooth® Low Energy
 - Protokoll und Port: proprietär über GATT
- Zeitsynchronisierung
- Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
 - Protokoll und Port: NTP über TCP/UDP (123)
- Auflösung von Domain-Namen und Adressen
- Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
 - Protokoll und Port: DNS über TCP/UDP (53)
- OTA-Update, Überprüfung Online-Status des Mähroboters, Kommunikation mit STIHL IoT-Plattform
- Schnittstelle: Funknetzwerk (WLAN), Mobilfunkverbindung
 - Protokoll und Port: HTTP/HTTPS über TCP (80/443)

Sensordaten

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

23.2 Klingen

- Anzahl Klingen: 3

23.3 Akku STIHL AAI

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

- Akku-Technologie: Lithium-Ionen
- Spannung: 36 V
- Kapazität in Ah: siehe Leistungsschild
- Energieinhalt in Wh: siehe Leistungsschild
- Gewicht in kg: siehe Leistungsschild

23.4 Dockingstation und Netzteil

Dockingstation

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

Netzteil

- Marktabhängige Ausführungen:
 - DM160E-420A
 - DM160E-420AS
 - DM160K-420A
 - DM160S-420A
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Gewicht:
 - Ausführung 160 W: 1,6 kg
 - Ausführung 210 W: 2,0 kg
- Nennspannung: siehe Leistungsschild
- Frequenz: siehe Leistungsschild
- Nennleistung: siehe Leistungsschild
- Ladestrom: siehe Leistungsschild
- Schutzklasse: II
- Schutzart: IP 67

23.5 Verlängerungsleitungen

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

Falls die Nennspannung auf dem Leistungsschild 220 V bis 240 V ist:

- Leitungslänge bis 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
- Leitungslänge 20 m bis 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Falls die Nennspannung auf dem Leistungsschild 100 V bis 127 V ist:

- Leitungslänge bis 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
- Leitungslänge 10 m bis 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

23.6 Temperaturgrenzen



WARNUNG

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

23.7 Empfohlene Temperaturbereiche

Für eine optimale Leistungsfähigkeit des im Mähroboter eingebauten Akkus, der Dockingstation und des Netzteils die folgenden Temperaturbereiche beachten:

- Laden: + 5 °C bis + 40 °C
- Verwendung: + 5 °C bis + 40 °C
- Aufbewahrung Mähroboter: + 0 °C bis + 40 °C
- Aufbewahrung Dockingstation und Netzteil: - 20 °C bis + 60 °C

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

23.8 Schallwerte

Der K-Wert für die Schallleistungspegel beträgt 2 dB(A).

- Schallleistungspegel gemessen nach 2000/14 EG: 59 dB(A).
- Schallleistungspegel garantiert nach 2000/14 EG: 61 dB(A).

23.9 REACH

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

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

24 Ersatzteile und Zubehör

24.1 Ersatzteile und Zubehör

STIHL Diese Symbole kennzeichnen original STIHL Ersatzteile und original STIHL Zubehör.

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

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

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

25 Außerbetriebnahme und Entsorgung

25.1 Mähroboter außer Betrieb nehmen

Der Mähroboter ist mit dem persönlichen STIHL Account, mit mobilen Endgeräten und privaten Funknetzwerken (WLAN) verbunden. Aus Sicherheitsgründen sollten alle Verbindungen getrennt und persönlichen Daten gelöscht werden, bevor der Mähroboter entsorgt, verkauft oder verliehen wird.

- ▶ Mähroboter über die App „MY iMOW®“ auf die Werkseinstellungen zurücksetzen. Dabei werden Passwörter und verbundene Geräte gelöscht.
- ▶ Mähroboter über die App „MY iMOW®“ aus Benutzerkonto entfernen.

25.2 Mähroboter entsorgen

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

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

Der Mähroboter enthält einen eingebauten Akku, der getrennt entsorgt werden muss.

- ▶ Mähroboter von einem STIHL Fachhändler entsorgen lassen.
Der STIHL Fachhändler entsorgt den eingebauten Akku getrennt vom Mähroboter.
- ▶ STIHL Produkte einschließlich Verpackung gemäß den örtlichen Vorschriften einer geeigneten Sammelstelle für Wiederverwertung zuführen.
- ▶ Nicht mit dem Hausmüll entsorgen.

26 EU-Konformitätserklärung

26.1 Mähroboter STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Deutschland

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass

- Bauart: Mähroboter
- Fabrikmarke: STIHL
- Typ: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Serienidentifizierung: IA01

und

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

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

Beteiligte benannte Stelle: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, hat die Konformität gemäß Anhang III Modul B der Richtlinie

2014/53/EU überprüft und folgende EU Baumusterprüfbescheinigung ausgestellt: 40055521.

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

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

Waiblingen, 16.02.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

i. V. 

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

27 UKCA-Konformitätserklärung

27.1 Mähroboter STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

**UK
CA**

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

Badstraße 115
D-71336 Waiblingen

Deutschland

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass

- Bauart: Mähroboter
- Fabrikmarke: STIHL
- Typ: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Serienidentifizierung: IA01

und

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

den einschlägigen Bestimmungen der UK-Verordnungen The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1,

Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 entspricht und in Übereinstimmung mit den jeweils zum Produktionsdatum gültigen Versionen der folgenden Normen entwickelt und gefertigt worden ist: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Der Zeitraum für Sicherheitsupdates beträgt 24 Monate.

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

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

Waiblingen, 29.04.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

i. V. 

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

28 Adresses

STIHL Hauptverwaltung

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

STIHL Vertriebsgesellschaften

DEUTSCHLAND

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

ÖSTERREICH

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

SCHWEIZ

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

29 Open Source Software

29.1 Open Source Software

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

Table des matières

1	Préface.....	50
2	Informations concernant la présente Notice d'emploi.....	50
3	Vue d'ensemble.....	51
4	Prescriptions de sécurité.....	53
5	Description du fonctionnement.....	64

6	Préparation de la surface à tondre et du robot de tonte.....	65
7	Installation de la station de base.....	66
8	Pose du fil de délimitation.....	72
9	Pour terminer la pose du fil de délimitation.....	80
10	Pose du fil de guidage.....	83
11	Branchement électrique de la station de base.....	84
12	Recharge du robot de tonte.....	86
13	Protection de l'interface radio Bluetooth®.....	87
14	Signaux lumineux sur le robot de tonte et la station de base.....	87
15	Commande et réglage du robot de tonte..	88
16	Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage.....	89
17	Transport.....	89
18	Rangement.....	90
19	Nettoyage.....	91
20	Maintenance et remplacement des lames	92
21	Réparation.....	94
22	Dépannage.....	94
23	Caractéristiques techniques.....	95
24	Pièces de rechange et accessoires.....	98
25	Mise hors service et mise au rebut.....	98
26	Déclaration de conformité UE.....	98
27	Déclaration de conformité UKCA.....	99
28	Adresses.....	99
29	Logiciel open source.....	100

1 Préface

Chère cliente, cher client,

Nous vous remercions d'avoir choisi un produit STIHL. Dans le développement et la fabrication de nos produits, nous mettons tout en œuvre pour garantir une excellente qualité répondant aux besoins de nos clients. Nos produits se distinguent par une grande fiabilité, même en cas de sollicitations extrêmes.

STIHL garantit également la plus haute qualité au niveau du service après-vente. Nos revendeurs spécialisés fournissent des conseils compétents, aident nos clients à se familiariser avec nos produits et assurent une assistance technique complète.

STIHL se déclare résolument en faveur d'un développement durable et d'une gestion responsable de la nature. La présente Notice d'emploi vous aidera à utiliser votre produit STIHL en toute sécurité et dans le respect de l'environnement, pendant toute sa longue durée de vie.

Nous vous remercions de votre confiance et vous souhaitons beaucoup de plaisir avec votre produit STIHL.



Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANT ! LIRE CETTE NOTICE AVANT D'UTILISER CE PRODUIT ET LA CONSERVER PRÉCIEUSEMENT.

2 Informations concernant la présente Notice d'emploi

2.1 Documents applicables

Les consignes de sécurité locales sont à respecter.

- Outre la présente Notice d'emploi, lire, comprendre et conserver les documents suivants :
 - Information de sécurité concernant les batteries STIHL et les produits STIHL à batterie intégrée : www.stihl.com/safety-data-sheets

Pour de plus amples informations sur le robot de tonte STIHL et les accessoires compatibles, et pour trouver une réponse aux questions fréquentes (FAQ), voir support.stihl.com, info.myi-mow.stihl.com ou consulter un revendeur STIHL.

Le nom Bluetooth® et les symboles Bluetooth® sont des marques déposées et la propriété de la société Bluetooth SIG, Inc. Toute utilisation de ce nom/symbole par STIHL a lieu sous licence.

Le robot de tonte est muni d'une interface radio Bluetooth® et d'une interface pour réseau de téléphonie mobile. Les interdictions d'utilisation locales (par ex. dans un avion ou un hôpital) doivent être respectées.

2.2 Marquage des avertissements dans le texte



- Attire l'attention sur des dangers causant des blessures graves, voire mortelles.
 - Les mesures indiquées peuvent éviter des blessures graves, voire mortelles.



- Attire l'attention sur des dangers qui **peuvent** causer des blessures graves, voire mortelles.
 - Les mesures indiquées peuvent éviter des blessures graves, voire mortelles.

AVIS

- Attire l'attention sur des dangers pouvant causer des dégâts matériels.
 - Les mesures indiquées peuvent éviter des dégâts matériels.

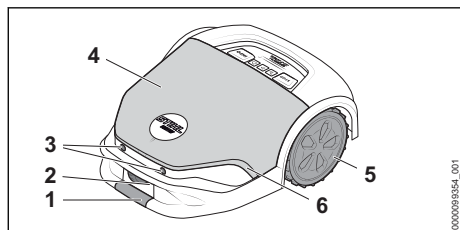
2.3 Symboles employés dans le texte



Ce symbole renvoie à un chapitre de la présente Notice d'emploi.

3 Vue d'ensemble

3.1 Robot de tonte



1 Poignée avant

On peut soulever et transporter le robot de tonte en saisissant en même temps les poignées avant et arrière.

2 Contacts de recharge

Les contacts de recharge relient le robot de tonte avec la station de base.

3 Capteurs à ultrasons

Les capteurs à ultrasons détectent des obstacles.

4 Capot

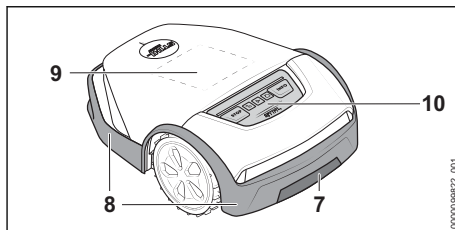
Le capot est monté sur des paliers à ressort et les obstacles qui se trouvent sur la surface à tondre sont détectés par un capteur d'obstacles.

5 Roues motrices

Les roues motrices entraînent le robot de tonte.

6 Bandeau lumineux

Le bandeau lumineux montre l'état du robot de tonte.



7 Poignée arrière

On peut soulever et transporter le robot de tonte en saisissant en même temps les poignées avant et arrière.

8 Bordure de protection

La bordure de protection protège l'utilisateur contre les objets projetés et contre le risque de contact avec les lames.

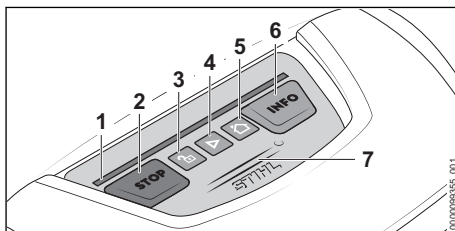
9 Écran matriciel

L'écran matriciel montre l'état du robot de tonte.

10 Tableau de commande

Le tableau de commande comprend les touches et le capteur de pluie.

3.2 Tableau de commande



1 Bandeau lumineux

Le bandeau lumineux montre l'état du robot de tonte et indique la combinaison de touches à actionner pour une fonction déterminée.

2 Touche « STOP »

La touche arrête le robot de tonte et la tondeuse. La touche sert également à l'activation du verrouillage de l'appareil.

3 Touche « CADENAS »

L'actionnement de cette touche suivi de la combinaison de touches affichée permet le déblocage du robot de tonte.

4 Touche « DÉMARRAGE »

Cette touche fait démarrer la tonte.

5 Touche « MAISON »

L'actionnement de cette touche renvoie le robot de tonte à la station de base, ou bien il

interrompt le cycle de tonte actuel si le robot de tonte se trouve dans la station de base.

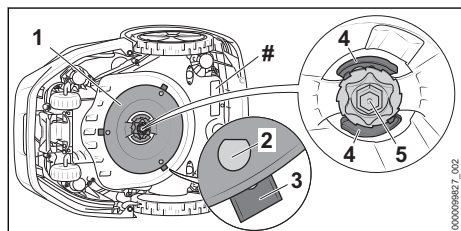
6 Touche « INFO »

À l'actionnement de cette touche, le robot de tonte donne des informations vocales sur son état actuel.

7 Capteur de pluie

Le capteur de pluie réagit sous l'effet de l'humidité. Suivant le paramétrage, le robot de tonte peut tenir compte des conditions météorologiques dans son plan de tonte.

3.3 Tondeuse



1 Disque de coupe

Le disque de coupe sert à la fixation des lames.

2 Boulon en forme de L

Les boulons en forme de L permettent d'accrocher les lames.

3 Lames

Les lames coupent l'herbe.

4 Levier

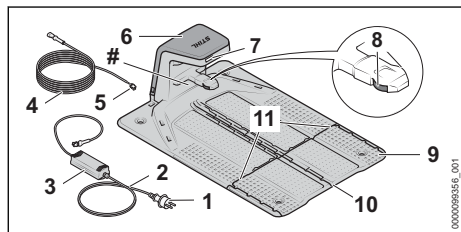
Les leviers assurent l'écrou.

5 Écrou

L'écrou assure la fixation du disque de coupe.

Plaque signalétique avec numéro de machine

3.4 Station de base et bloc d'alimentation secteur



1 Fiche secteur

La fiche secteur relie le cordon d'alimentation électrique avec une prise de courant.

2 Cordon d'alimentation électrique

Le cordon d'alimentation électrique relie le bloc d'alimentation secteur avec la fiche secteur.

3 Bloc d'alimentation secteur

Le bloc d'alimentation secteur fournit l'énergie nécessaire au fonctionnement de la station de base.

4 Câble de recharge

Le câble de recharge relie le bloc d'alimentation secteur avec la station de base.

5 Fiche

La fiche relie le câble de recharge avec la station de base.

6 Capot

Le capot recouvre la station de base et protège l'électronique interne.

7 DEL

La DEL indique l'état de la station de base.

8 Contacts de recharge

Les contacts de recharge relient la station de base avec le robot de tonte.

9 Plaque de base

Cette plaque est la base de la station de base.

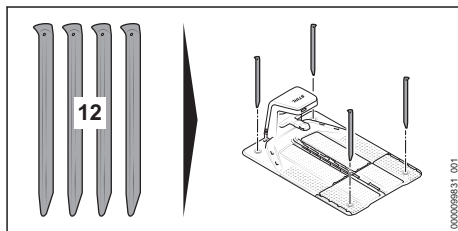
10 Conduit de câbles

Le fil de guidage doit être posé dans le conduit de câbles central.

11 Conduit de câbles

Le fil de délimitation doit être posé dans les canaux de câbles des côtés.

Plaque signalétique avec numéro de machine

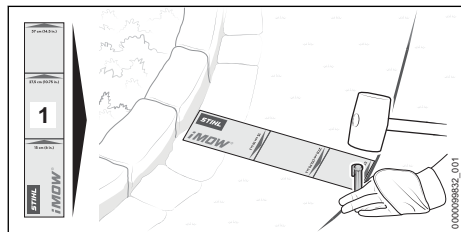


12 Baïonnette

Les quatre baïonnettes assurent l'ancrage de la station de base sur le sol.

3.5 Règle et kit d'installation iMOW®

Règle d'installation iMOW®

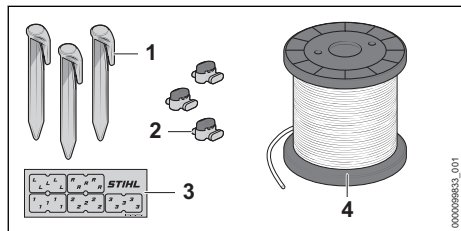


1 Règle d'installation iMOW®

La règle d'installation facilite la pose du fil et permet de respecter les distances correctes.

Kit d'installation

Un kit d'installation est nécessaire pour la mise en service du robot de tonte et il ne fait pas partie du jeu de pièces livré avec le robot de tonte. Des kits d'installation adéquats suivant les surfaces de pelouse à tondre sont proposés à titre d'accessoires.



1 Piquet

Le piquet fixe le fil de délimitation et le fil de guidage sur le sol.

2 Connecteur de fil

Le connecteur de fil permet de raccorder les extrémités des fils.

3 Marqueurs de fils

Les marqueurs de fils permettent de distinguer les extrémités des fils à l'intérieur de la station de base. Ils facilitent l'assignation des extrémités des fils pour le branchement sur les bornes respectives.

4 Rouleau de fil

Le rouleau de fil est nécessaire pour la pose du fil de délimitation et du fil de guidage.

3.6 Symboles

Les symboles qui peuvent être appliqués sur le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur ou la batterie intégrée ont les significations suivantes :

mentation secteur ou la batterie intégrée ont les significations suivantes :



Ce symbole indique le diamètre du plateau de coupe.



Ce symbole indique le sens de déverrouillage du porte-lames, au remplacement des lames.



Ce symbole indique le sens de verrouillage du porte-lames, au remplacement des lames.



Classe de protection 2, à double isolement.



Ne pas jeter le produit avec les ordures ménagères.



Le chiffre situé à côté du symbole indique la capacité énergétique de la batterie suivant la spécification du fabricant des cellules. À l'utilisation pratique, la capacité énergétique réellement disponible est inférieure.



1 DEL est allumée de couleur rouge. La batterie est trop chaude ou trop froide.



4 DEL clignotent de couleur rouge. Il y a un dérangement dans la batterie.

4 Prescriptions de sécurité

4.1 Symboles d'avertissement

Les symboles d'avertissement appliqués sur le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur ou la batterie intégrée ont les significations suivantes :



Respecter les consignes de sécurité et les mesures à prendre.



Il est nécessaire de lire, de bien comprendre et de conserver précieusement la Notice d'emploi.



Respecter les consignes de sécurité et les mesures à prendre en ce qui concerne la projection d'objets vers le haut.



Respecter la distance de sécurité.



Il ne faut pas toucher au plateau de coupe muni de lames lorsqu'il tourne.



Ne pas monter ou s'asseoir sur le robot de tonte.



Avant le transport, le rangement, le nettoyage, la maintenance, la réparation ou en cas de comportement inhabituel, arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



Veiller à ce que des enfants ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.



Veiller à ce que des animaux ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.



Ne pas plonger la batterie dans un liquide.



Préserver la batterie de la chaleur et du feu.

4.2 Utilisation conforme à la destination

Le robot de tonte

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO est conçu pour la tonte et le mulching de l'herbe.

La station de base STIHL et le bloc d'alimentation secteur joint DM160X-420X ou DM210X-420X assurent la recharge du robot de tonte

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

Le robot de tonte, la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur peuvent être utilisés sous la pluie.

Le robot de tonte est alimenté par une batterie STIHL AAI. La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

Le robot de tonte peut être configuré et commandé à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

⚠ AVERTISSEMENT

- L'utilisation de stations d'accueil, de blocs d'alimentation secteur et de batteries qui ne sont pas autorisés par STIHL pour ce robot de tonte risque de causer des incendies et des explosions. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.

- Utiliser le robot de tonte avec la batterie intégrée STIHL AAI.
- Recharger le robot de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO à l'aide de la station de base STIHL et d'un bloc d'alimentation secteur STIHL DM160X-420X ou DM210X-420X.
- Si le robot de tonte, la batterie, la station d'accueil ou le bloc d'alimentation secteur ne sont pas utilisés conformément à la destination prévue, cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures très graves, voire mortelles.
- Utiliser le robot de tonte, la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur comme décrit dans la présente Notice d'emploi.

4.3 Exigences concernant l'utilisateur

⚠ AVERTISSEMENT

- Les personnes qui n'ont pas reçu de formation adéquate ne peuvent pas reconnaître ou évaluer les dangers du robot de tonte, de la station de base et du bloc d'alimentation secteur. L'utilisateur ou d'autres personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
- Il est nécessaire de lire, de bien comprendre et de conserver précieusement la Notice d'emploi.



- Si l'on confie le robot de tonte, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur à autre personne : il faut y joindre la Notice d'emploi.
- Veiller à ce que l'utilisateur satisfasse aux exigences suivantes :
 - L'utilisateur est reposé.
 - L'utilisateur dispose de toute l'intégrité physique, sensorielle et mentale nécessaire pour être capable d'utiliser correctement le robot de tonte, la station de base et le bloc d'alimentation secteur et de travailler avec cet équipement. Si les capacités physiques, sensorielles ou mentales de l'utilisateur sont limitées, ce dernier doit utiliser le robot de tonte uniquement sous la surveillance ou selon les instructions d'une personne responsable. Cette restriction s'applique aussi à tous les travaux à effectuer avec le robot de tonte ou sur le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le câble de recharge, le fil de guidage et le fil de délimitation.

- L'utilisateur est capable de reconnaître et d'évaluer les dangers du robot de tonte, de la station de base et du bloc d'alimentation secteur.
 - L'utilisateur est majeur ou est en cours d'apprentissage sous la surveillance d'une personne responsable, conformément aux réglementations nationales en vigueur.
 - Avant d'utiliser le robot de tonte, la station de base et le bloc d'alimentation secteur pour la première fois, l'utilisateur a reçu les instructions nécessaires, du revendeur spécialisé STIHL ou d'une autre personne compétente.
 - L'utilisateur ne se trouve pas sous l'influence d'alcool, de médicaments ni de drogue.
 - Lors de l'installation, de la commande, du nettoyage, de la maintenance et du transport du robot de tonte, veiller à se tenir dans une position stable et ne pas courir, pour ne pas risquer de perdre l'équilibre.
 - Les termes « commande » et « utilisation » englobent tous les travaux touchant le robot de tonte, la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le fil de guidage et le fil de délimitation, ainsi que tous les accessoires iMOW®.
 - ▶ En cas de doute : demander conseil à un revendeur spécialisé STIHL.
- ▶ Si l'on doit entrer sur la surface à tondre, pendant la tonte :
 - Porter un pantalon long en tissu résistant.
 - Porter des chaussures fermées et robustes, à semelle crantée antidérapante.
- Des vêtements inappropriés peuvent s'accrocher dans les branches ou les broussailles et sur le robot de tonte. S'il ne porte pas les vêtements appropriés, l'utilisateur risque de subir des blessures graves.
 - ▶ Porter des vêtements ajustés.
 - ▶ Ne pas porter d'écharpe, ni de bijoux.
 - Lors du nettoyage, de l'entretien ou du transport, l'utilisateur peut entrer en contact avec les lames. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
 - S'il ne porte pas les chaussures appropriées, l'utilisateur risque de glisser. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Si l'on doit entrer sur la surface à tondre, pendant la tonte : porter des chaussures fermées et robustes, à semelle crantée antidérapante.

4.5 Aire de travail et voisinage

4.5.1 Robot de tonte et surface à tondre

▲ AVERTISSEMENT

- Des passants, des enfants et des animaux ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers du robot de tonte et des objets soulevés et projetés par le robot de tonte. Des passants, des enfants ou des animaux risquent d'être grièvement blessés et des dégâts matériels peuvent survenir.



- ▶ Veiller à ce que des passants, des enfants ou des animaux ne s'approchent pas de la surface à tondre, au cours de la tonte.

- ▶ Si le robot de tonte est utilisé sur des surfaces accessibles au public : délimiter la surface à tondre et interdire son accès en mettant des panneaux portant un texte d'avertissement « Attention ! Robot de tonte automatique ! Tenir les enfants et les animaux à l'écart de cette zone et les surveiller ! ». Respecter les prescriptions locales.
- ▶ Veiller à ce que des enfants ne puissent pas jouer avec le robot de tonte.
- ▶ Définir la surface à tondre à l'aide du fil de délimitation, comme décrit dans la Notice d'emploi. À l'intérieur de la surface à tondre,

4.4 Vêtements et équipement

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours de la pose du fil de délimitation ou du fil de guidage et de la fixation de la station de base, lorsqu'on frappe sur les piquets ou sur les baïonnettes pour les enfoncer dans le sol, des objets peuvent être projetés à grande vitesse, vers le haut. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Porter des lunettes de protection couvrant étroitement les yeux. Les lunettes de protection appropriées disponibles dans le commerce sont certifiées conformément à la norme EN 166 ou aux dispositions nationales en vigueur et portent le marquage correspondant.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- Au cours de la tonte, des objets peuvent être soulevés du sol et projetés à haute vitesse. L'utilisateur risque d'être blessé.

exclure à l'aide du fil de délimitation les surfaces interdites, c'est-à-dire sur lesquelles le robot de tonte ne doit pas rouler ou tondre.

- ▶ Ne pas faire fonctionner le robot de tonte sur des surfaces de gravier ou de cailloutis.
- Des personnes peuvent trébucher sur le fil de délimitation, le fil de guidage ou les piquets. Cela peut blesser des personnes et causer des dégâts matériels.
 - ▶ Poser le fil de délimitation et le fil de guidage à plat sur le sol ou bien les poser dans le sol à l'aide d'une machine à poser les fils.
 - ▶ Enfoncer intégralement les piquets dans le sol.
- Si l'on travaille sur la surface à tondre avec un outil de jardinage, cet outil risque de toucher et d'endommager le fil de délimitation, le fil de guidage ou les piquets. Des objets peuvent être soulevés du sol et projetés à haute vitesse. Cela peut blesser des personnes et causer des dégâts matériels.
 - ▶ Ne pas travailler dans la zone du fil de délimitation ou du fil de guidage avec une machine ou un outil de jardinage.
- Les composants électriques du robot de tonte peuvent produire des étincelles. Dans un environnement contenant des matières facilement inflammables ou explosives, les étincelles risquent de causer des incendies et des explosions. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas utiliser le robot de tonte dans un environnement présentant des risques d'explosion ou à proximité de matières facilement inflammables.
- Par suite d'un orage ou d'une tempête, le robot de tonte peut être endommagé et des objets peuvent se trouver sur la surface à tondre. Il est alors possible que le robot de tonte ne soit plus dans l'état impeccable requis pour la sécurité ou qu'en coupant l'herbe le robot de tonte soulève des objets tombés sur le sol et les projette vers le haut. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Après un orage ou une tempête, il faut donc s'assurer que le robot de tonte se trouve dans l'état impeccable requis pour la sécurité.
 - ▶ Contrôler l'état de la surface à tondre et enlever les objets qui pourraient se trouver sur cette surface.

4.5.2 Batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

⚠ AVERTISSEMENT

- Des passants, des enfants ou des animaux ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers de la batterie. Des passants, des enfants ou des animaux risquent d'être grièvement blessés.
 - ▶ Veiller à ce que des passants, des enfants ou des animaux ne s'approchent pas.
 - ▶ Ne pas laisser la batterie sans surveillance.
 - ▶ Veiller à ce que des enfants ne puissent pas jouer avec la batterie.
- La batterie n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, la batterie risque de prendre feu, d'exploser ou de subir des endommagements irréparables. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.



- ▶ Préserver la batterie de la chaleur et du feu.
- ▶ Ne jamais jeter la batterie au feu.

- ▶ Ne pas charger, utiliser ou ranger la batterie à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée, 23.6.



- ▶ Ne pas plonger la batterie dans un liquide.

- ▶ Tenir la batterie à l'écart de petits objets métalliques.
- ▶ Ne pas soumettre la batterie à une forte pression.
- ▶ Ne pas exposer la batterie aux micro-ondes.
- ▶ Tenir la batterie à l'écart des produits chimiques et des sels.

4.5.3 Station d'accueil et bloc d'alimentation secteur

⚠ AVERTISSEMENT

- Les passants, de même que les enfants et les animaux, ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers de la station d'accueil, du bloc d'alimentation secteur et du courant électrique. Des passants, des enfants ou des animaux risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.

- ▶ Veiller à ce que des passants, des enfants ou des animaux ne s'approchent pas.
- ▶ Veiller à ce que des enfants ne puissent pas jouer avec la station d'accueil, ni avec le bloc d'alimentation secteur.
- La station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur ne sont pas protégés contre toutes les influences de l'environnement. Si la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur sont exposés à certaines influences de l'environnement, la station d'accueil ou le bloc d'alimentation secteur risque de prendre feu ou d'exploser. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
- ▶ Ne pas utiliser la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur dans un environnement présentant des risques d'explosion ou à proximité de matières facilement inflammables.
- ▶ Ne pas utiliser ou ranger la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur à un endroit où ils risqueraient d'être exposés à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée,  23.6.
- ▶ En cas de risque d'orage et de coup de foudre, débrancher le bloc d'alimentation secteur du secteur.
- ▶ Après un orage ou une tempête, il faut s'assurer que la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur se trouvent dans l'état impeccable requis pour la sécurité.
- Des personnes risquent de trébucher sur la station d'accueil, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique. Des personnes peuvent être blessées et la station d'accueil, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique risquent d'être endommagés.
- ▶ Installer la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur à un endroit bien visible.
- ▶ Poser le cordon d'alimentation électrique et le câble de recharge bien à plat sur le sol.
- Si le bloc d'alimentation secteur se trouve en plein soleil, son boîtier peut devenir très chaud. L'utilisateur risque de se brûler.



- ▶ Ne pas toucher au bloc d'alimentation secteur lorsqu'il est très chaud.

4.6 Bon état pour une utilisation en toute sécurité

4.6.1 Robot de tonte

Le robot de tonte se trouve en bon état pour une utilisation en toute sécurité si les conditions suivantes sont remplies :

- Le robot de tonte ne présente aucun endommagement.
- Les éléments de commande fonctionnent et n'ont pas été modifiés.
- Les lames sont montées correctement et ne sont pas endommagées.
- Les accessoires montés sont des accessoires d'origine STIHL destinés à ce robot de tonte.
- Les accessoires sont montés correctement.

AVERTISSEMENT

- Si l'état impeccable requis pour la sécurité n'est pas garanti, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
- ▶ Utiliser le robot de tonte seulement s'il ne présente aucun endommagement et est en parfait état de fonctionnement.
- ▶ N'apporter aucune modification au robot de tonte.
- ▶ Si le tableau de commande ne fonctionne pas : ne pas utiliser le robot de tonte.
- ▶ Monter des accessoires d'origine STIHL destinés à ce robot de tonte.
- ▶ Monter les lames comme décrit dans la présente Notice d'emploi.
- ▶ Monter les accessoires comme indiqué dans la présente Notice d'emploi ou dans la Notice d'emploi de ces accessoires.
- ▶ N'introduire aucun objet dans les orifices du robot de tonte.
- ▶ Ne pas court-circuiter les contacts de recharge avec des objets métalliques.
- ▶ Remplacer les étiquettes d'avertissement usées ou endommagées.
- ▶ En cas de doute : demander conseil à un revendeur spécialisé STIHL.

4.6.2 Tondeuse

La tondeuse se trouve dans l'état impeccable requis pour une utilisation en toute sécurité si les conditions suivantes sont remplies :

- Les lames, le disque de coupe, le porte-lames, les leviers et l'écrou ne présentent aucun endommagement.
- Les marques d'usure limite ne sont pas usées à tel point que des trous apparaissent.

- Les boulons en forme de L du disque de coupe ne sont pas usés de plus de la moitié.
- Les lames ne sont pas déformées.
- Les lames sont montées correctement.

▲ AVERTISSEMENT

- Si l'état impeccable requis pour la sécurité n'est pas garanti, il est possible que des parties des lames se détachent et soient projetées au loin. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Travailler exclusivement avec des lames, un disque de coupe, un porte-lames, des leviers et un écrou qui ne présentent aucun endommagement.
 - ▶ Si les marques d'usure limite sont usées et que des trous apparaissent : remplacer la tondeuse.
 - ▶ Si les boulons en forme de L sont usés de plus de la moitié : remplacer la tondeuse.
 - ▶ Monter correctement les lames.
 - ▶ En cas de doute : demander conseil à un revendeur spécialisé STIHL.

4.6.3 Batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

La batterie se trouve en bon état pour une utilisation en toute sécurité si les conditions suivantes sont remplies :

- La batterie ne présente aucun endommagement.
- La batterie est propre et sèche.
- La batterie fonctionne et n'a subi aucune modification.

▲ AVERTISSEMENT

- Si la batterie n'est pas dans l'état impeccable requis pour la sécurité, elle n'est plus en état de fonctionner en toute sécurité. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Ne travailler qu'avec une batterie qui ne présente aucun endommagement et fonctionne correctement.
 - ▶ Ne pas recharger une batterie endommagée ou défectueuse.
 - ▶ Si la batterie est encrassée : nettoyer la batterie.
 - ▶ Si la batterie est mouillée ou humide : faire sécher la batterie.
 - ▶ N'apporter aucune modification à la batterie.
 - ▶ N'introduire aucun objet dans les orifices de la batterie.

- ▶ Ne pas court-circuiter les contacts de la batterie avec des objets métalliques.
- ▶ Ne pas ouvrir la batterie.
- ▶ Remplacer les étiquettes d'avertissement usées ou endommagées.
- En cas d'endommagement de la batterie, du liquide peut s'écouler. Si le liquide entre en contact avec la peau ou les yeux, il peut causer une irritation de la peau ou des yeux.
 - ▶ Éviter tout contact avec ce liquide.
 - ▶ En cas de contact accidentel avec la peau : les surfaces de la peau touchées doivent être savonnées et lavées à grande eau.
 - ▶ En cas de contact accidentel avec les yeux : se rincer les yeux à grande eau pendant au moins 15 minutes et consulter un médecin.
- Une batterie endommagée ou défectueuse peut dégager une odeur inhabituelle ou de la fumée, ou s'enflammer. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Si la batterie dégage une odeur inhabituelle ou de la fumée : ne pas utiliser la batterie, la tenir à l'écart de toute matière inflammable.
 - ▶ Si la batterie brûle : essayer d'éteindre la batterie avec un extincteur ou de l'eau.

4.6.4 Station de base, câble de recharge, bloc d'alimentation secteur et cordon d'alimentation électrique

La station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique et les connecteurs se trouvent dans le bon état requis pour une utilisation en toute sécurité, si les conditions suivantes sont remplies :

- La station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique et les connecteurs ne présentent aucun endommagement.
- La station de base, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique et les connecteurs sont propres.
- Les accessoires montés sont des accessoires d'origine STIHL destinés à cette station de base.
- Les accessoires sont montés correctement.
- La station de base et le bloc d'alimentation secteur en service ne sont pas recouverts.

▲ AVERTISSEMENT

- Si l'état impeccable requis pour la sécurité n'est pas garanti, il est possible que des com-

posants ne fonctionnent plus fiablement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.

- ▶ Utiliser exclusivement une station de base, un câble de recharge, un bloc d'alimentation secteur, un cordon d'alimentation électrique et des connecteurs qui ne présentent aucun endommagement.
- ▶ Si la station de base, le bloc d'alimentation secteur ou les connecteurs sont encrassés : nettoyer la station de base, le bloc d'alimentation secteur et les connecteurs.
- ▶ N'apporter aucune modification à la station de base, au câble de recharge, au bloc d'alimentation secteur, ni aux connecteurs.
- ▶ N'introduire aucun objet dans les orifices de la station de base ou du bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas relier et court-circuiter les contacts électriques de la station de base, du bloc d'alimentation secteur ou des connecteurs avec des objets métalliques.
- ▶ Ne pas ouvrir la station de base, ni le bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas recouvrir la station de base, ni le bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas enterrer le bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Ne pas s'asseoir sur la station de base.
- ▶ Ne pas marcher sur la plaque de base de la station de base.



▶ Veiller à ce que des animaux ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.



▶ Ne pas monter ou s'asseoir sur le robot de tonte et ne pas non plus transporter des enfants, des animaux ou des objets quelconques sur le robot de tonte

- Si, au cours du travail, l'on constate un changement d'état ou un comportement inhabituel du robot de tonte, il est possible que le robot de tonte ne soit plus dans l'état requis pour une utilisation en toute sécurité. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ Appuyer sur la touche « STOP » et activer le verrouillage de l'appareil. Consulter un revendeur spécialisé STIHL.
- Si, au cours de la tonte, les lames heurtent un corps étranger, les lames ou une partie des lames peuvent être endommagées ou projetées à haute vitesse. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Enlever les corps étrangers qui pourraient se trouver sur la surface à tondre.
 - ▶ Enlever de la surface à tondre les lames cassées et les morceaux de lames.
- Lorsqu'on appuie sur la touche « STOP », le plateau de coupe portant les lames tourne encore pendant un court instant. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Attendre que le plateau de coupe ne tourne plus.

- Si, au cours de la tonte, les lames heurtent un objet dur, cela peut endommager les lames et produire des étincelles. Dans un environnement contenant des matières facilement inflammables, les étincelles risquent de déclencher des incendies. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas travailler dans un environnement contenant des matières facilement inflammables.
 - ▶ S'assurer que les lames sont dans l'état impeccable requis pour la sécurité.

4.7 Tonte

▲ AVERTISSEMENT

- Les lames du plateau de coupe en rotation peuvent couper l'utilisateur. L'utilisateur risque de subir des blessures graves.



- ▶ Ne pas toucher au plateau de coupe en rotation, ni aux lames.
- ▶ Si l'utilisateur s'approche du robot de tonte en train de tondre la pelouse ou s'il souhaite procéder à des réglages sur le robot de tonte : appuyer sur la touche « STOP ».
- ▶ Lorsque le robot de tonte est en train de tondre la pelouse, il ne faut pas le basculer ou le soulever.
- ▶ Si le plateau de coupe ou les lames sont bloqués par un objet : arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage. Alors seulement retirer l'objet.



- ▶ Veiller à ce que des enfants ne s'approchent pas du robot de tonte et de la surface à tondre.

▲ DANGER

- Si l'on utilise le robot de tonte dans le voisinage de câbles électriques sous tension, les lames risquent d'entrer en contact avec les câbles sous tension et de les endommager.

Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.

- ▶ Ne pas utiliser le robot de tonte dans le voisinage de câbles électriques sous tension.

4.8 Recharge

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours de la recharge, un bloc d'alimentation secteur endommagé ou défectueux peut dégager une odeur inhabituelle ou de la fumée. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Retirer la fiche secteur de la prise électrique.
- Une dissipation de chaleur insuffisante peut entraîner une surchauffe du bloc d'alimentation secteur et risque de causer un incendie. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas recouvrir le bloc d'alimentation secteur.

4.9 Branchement électrique

Un contact avec des composants sous tension peut se produire dans les cas suivants :

- Le cordon d'alimentation électrique ou la rallonge est endommagé.
- La fiche secteur du cordon d'alimentation électrique ou de la rallonge est endommagée.
- La prise de courant n'est pas correctement installée.

▲ DANGER

- Un contact avec des composants sous tension peut causer une électrocution. L'utilisateur risque de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ S'assurer que les câbles et leurs fiches secteur ne sont pas endommagés.



Si le cordon d'alimentation électrique ou la rallonge est endommagé :

- ▶ Ne pas toucher à l'endroit endommagé.
- ▶ Retirer la fiche secteur de la prise électrique.
- ▶ Ne toucher aux câbles et à leur fiche secteur qu'avec les mains sèches.
- ▶ Brancher le bloc d'alimentation secteur sur une prise de courant installée correctement et dont le circuit est protégé par un contact de protection.
- ▶ Si la prise de courant se trouve à l'extérieur d'un bâtiment, s'assurer que la prise de courant convient bien pour l'utilisation en plein air.

- ▶ Brancher le bloc d'alimentation secteur sur un circuit passant par un disjoncteur à courant de défaut (30 mA, 30 ms).
- ▶ Pour le branchement ou le débranchement du cordon d'alimentation électrique ou de la rallonge : toujours saisir la fiche et ne pas tirer sur le câble.
- Si l'on utilise une rallonge endommagée ou qui ne convient pas, un choc électrique peut se produire. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Utiliser une rallonge dont les fils ont la section qui convient,  23.5.
 - ▶ Utiliser une rallonge du type protégé contre les projections d'eau et autorisée pour l'utilisation à l'extérieur.
 - ▶ Maintenir la connexion entre le bloc d'alimentation secteur et la rallonge à l'abri de l'eau.
 - ▶ Les caractéristiques de la rallonge employée doivent satisfaire aux mêmes exigences que le cordon d'alimentation électrique du bloc d'alimentation secteur.

▲ AVERTISSEMENT

- Une tension secteur incorrecte ou une fréquence secteur incorrecte peut produire une surtension dans le bloc d'alimentation secteur. Le bloc d'alimentation secteur risque d'être endommagé.
 - ▶ S'assurer que la tension et la fréquence du secteur d'alimentation électrique correspondent aux indications de la plaque signalétique du bloc d'alimentation secteur.
- Si l'on branche le bloc d'alimentation secteur sur une prise de courant multiple, des composants électriques peuvent être soumis à des surcharges au cours de la recharge. Les composants électriques peuvent chauffer et causer un incendie. Cela peut causer des dégâts matériels et des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ S'assurer que la somme des puissances indiquées sur la plaque signalétique du bloc d'alimentation secteur et sur les plaques signalétiques de toutes les machines électriques branchées sur cette prise de courant multiple ne dépasse pas la puissance indiquée sur la prise de courant multiple.
- Si le cordon d'alimentation électrique, la rallonge ou le câble de recharge n'est pas correctement posé, il risque d'être endommagé et il peut faire trébucher quelqu'un. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.

- ▶ Poser les câbles électriques et le câble de recharge de telle sorte qu'ils se trouvent en dehors de la surface à tondre.
- ▶ Poser les câbles électriques et le câble de recharge et les signaler de telle sorte qu'ils ne risquent pas d'être endommagés lorsqu'on travaille avec un outil de jardinage.
- ▶ Poser les câbles électriques et le câble de recharge de telle sorte que personne ne risque de trébucher.
- ▶ Poser les câbles électriques et le câble de recharge de telle sorte qu'ils ne soient pas tendus, ni emmêlés.
- ▶ Poser les câbles électriques et le câble de recharge de telle sorte qu'ils ne risquent pas d'être pliés, pincés ou endommagés, ou de frotter quelque part.
- ▶ Préserver les câbles électriques et le câble de recharge de la chaleur, de l'huile et des produits chimiques.
- ▶ Poser les câbles électriques et le câble de recharge de telle sorte qu'ils ne se trouvent pas sur une surface continuellement mouillée.
- Si des câbles électriques ou des conduites sont posés dans le mur, on risque de les endommager en fixant le bloc d'alimentation secteur au mur. Un contact avec des câbles électriques peut causer un choc électrique. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ S'assurer qu'il n'y a pas de câbles électriques, ni de conduites dans le mur, à l'endroit prévu pour la fixation.
 - ▶ Fixer le bloc d'alimentation secteur au mur comme décrit dans la présente Notice d'emploi.
- Si le bloc d'alimentation secteur est branché sur une génératrice, l'alimentation en tension ne peut pas être assurée continuellement et le robot de tonte ne peut pas fonctionner correctement. Les oscillations de l'alimentation électrique risquent d'endommager le bloc d'alimentation secteur.
 - ▶ Ne brancher le bloc d'alimentation secteur que sur une prise de courant réglementaire.

4.10 Transport

4.10.1 Robot de tonte

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours du transport, le robot de tonte risque de se renverser ou de se déplacer. Cela ris-

que de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.



- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.
- ▶ Assurer le robot de tonte avec des sangles ou un filet, de telle sorte qu'il ne risque pas de se renverser ou de se déplacer.

4.10.2 Batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

▲ AVERTISSEMENT

- La batterie n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, elle risque d'être endommagée et cela peut causer des dégâts matériels.
 - ▶ Ne pas transporter une batterie endommagée.
- Au cours du transport, la batterie risque de se renverser ou de se déplacer. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Emballer la batterie de telle sorte qu'elle ne puisse pas se déplacer à l'intérieur de son emballage.
 - ▶ Assurer l'emballage de telle sorte qu'il ne puisse pas se déplacer.

4.10.3 Station de base et bloc d'alimentation secteur

▲ AVERTISSEMENT

- Au cours du transport, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur risque de se renverser ou de se déplacer. Cela risque de blesser des personnes et de causer des dégâts matériels.
 - ▶ Retirer la fiche secteur de la prise électrique.
 - ▶ Sortir le robot de tonte de la station de base.
 - ▶ Assurer la station de base et le bloc d'alimentation secteur avec des sangles ou un filet, de telle sorte qu'ils ne risquent pas de se renverser ou de se déplacer.
- Le cordon d'alimentation électrique et le câble de recharge ne sont pas prévus pour porter le bloc d'alimentation secteur ou la station de base. Le cordon d'alimentation électrique, le bloc d'alimentation secteur, le câble de

recharge ou la station de base pourrait être endommagé.

- ▶ Débrancher le câble de recharge du bloc d'alimentation secteur et de la station de base et l'enrouler.
- ▶ Saisir à la station de base par la plaque de base et la tenir fermement.
- ▶ Enrouler le cordon d'alimentation électrique et le fixer au bloc d'alimentation secteur.
- ▶ Saisir et tenir le bloc d'alimentation secteur par le boîtier.

4.11 Rangement

4.11.1 Robot de tonte

▲ AVERTISSEMENT

- Les enfants ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers du robot de tonte. Les enfants risquent de subir des blessures graves.



- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

- ▶ Conserver le robot de tonte hors de portée des enfants.

- L'humidité risque d'entraîner une corrosion des contacts électriques du robot de tonte et des composants métalliques. Cela risquerait d'endommager le robot de tonte.
 - ▶ Conserver le robot de tonte au propre et au sec.
- Si l'on n'active pas le verrouillage du robot de tonte, avant de le ranger, le robot de tonte risque d'être mis en marche par mégarde et de se mettre en mouvement. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.



- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

- Le capot et les poignées ne sont pas prévus pour suspendre le robot de tonte. Des dispositifs de sécurité pourraient être mis hors service et le robot de tonte pourrait être endommagé.
 - ▶ Ranger le robot de tonte comme décrit dans la présente Notice d'emploi.

4.11.2 Batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

▲ AVERTISSEMENT

- Les enfants ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers de la batterie. Les enfants risquent de subir des blessures graves.
 - ▶ Conserver la batterie hors de portée des enfants.
- La batterie n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, la batterie risque de subir des endommagements irréparables.
 - ▶ Conserver la batterie au propre et au sec.
 - ▶ Conserver la batterie dans un local fermé.
 - ▶ Ne pas ranger la batterie à un endroit où elle risquerait d'être exposée à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée, 23.6.

4.11.3 Station de base et bloc d'alimentation secteur

▲ AVERTISSEMENT

- Les enfants ne peuvent pas reconnaître et évaluer les dangers d'une station de base ou d'un bloc d'alimentation secteur. Les enfants risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Sortir le robot de tonte de la station de base.
 - ▶ Conserver la station de base et le bloc d'alimentation secteur hors de portée des enfants.
- La station de base et le bloc d'alimentation secteur ne sont pas protégés contre toutes les influences de l'environnement. Si la station de base et le bloc d'alimentation secteur sont exposés à certaines influences de l'environnement, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur risque être endommagé.
 - ▶ Sortir le robot de tonte de la station de base.
 - ▶ Si le bloc d'alimentation secteur est chaud : laisser le bloc d'alimentation secteur refroidir.
 - ▶ Conserver la station de base et le bloc d'alimentation secteur au propre et au sec.
 - ▶ Conserver la station de base et le bloc d'alimentation secteur dans un local fermé
 - ▶ Ne pas ranger le bloc d'alimentation secteur à un endroit où il risquerait d'être exposé à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée, 23.6.

- Le cordon d'alimentation électrique et le câble de recharge ne sont pas prévus pour porter le bloc d'alimentation secteur ou la station de base. Le cordon d'alimentation électrique, le bloc d'alimentation secteur, le câble de recharge ou la station de base pourrait être endommagé.
 - ▶ Débrancher le câble de recharge du bloc d'alimentation secteur et de la station de base et l'enrouler.
 - ▶ Saisir à la station de base par la plaque de base et la tenir fermement.
 - ▶ Enrouler le cordon d'alimentation électrique et le fixer au bloc d'alimentation secteur.
 - ▶ Saisir et tenir le bloc d'alimentation secteur par le boîtier.

4.12 Nettoyage, entretien et réparation

▲ AVERTISSEMENT

- Si l'on n'active pas le verrouillage du robot de tonte, avant le nettoyage, la maintenance ou la réparation, le robot de tonte risque d'être mis en marche par mégarde. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.



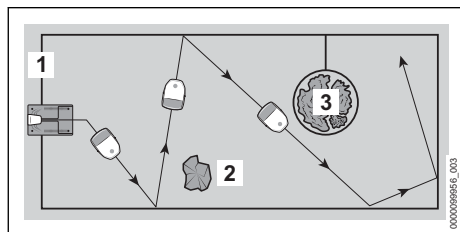
- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

- Un nettoyage avec des détergents agressifs, un nettoyeur haute pression ou des objets métalliques pointus ou acérés risque d'endommager le robot de tonte. Si le robot de tonte n'est pas nettoyé comme il faut, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.
 - ▶ Nettoyer le robot de tonte comme décrit dans la présente Notice d'emploi
- Un nettoyage avec des détergents agressifs, un nettoyeur haute pression ou des objets métalliques pointus ou acérés risque d'endommager la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique, le câble de recharge ainsi que leurs connecteurs. Si la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le câble de recharge et leurs connecteurs ne sont pas nettoyés comme il faut, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que les dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent d'être grièvement blessées.

- ▶ Retirer la fiche secteur du bloc d'alimentation secteur de la prise de courant.
- ▶ Nettoyer la station de base, le bloc d'alimentation secteur, le cordon d'alimentation électrique, le câble de recharge ainsi que leurs connecteurs comme décrit dans la Notice d'emploi.
- Si le robot de tonte, la station de base ou le bloc d'alimentation secteur ne sont pas entretenus ou réparés comme il faut, il est possible que des composants ne fonctionnent plus correctement et que des dispositifs de sécurité soient mis hors service. Des personnes risquent de subir des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Ne pas effectuer soi-même la maintenance ou la réparation du robot de tonte, de la station de base ou du bloc d'alimentation secteur.
 - ▶ Si une maintenance ou une réparation du robot de tonte, de la station de base ou du bloc d'alimentation secteur s'avère nécessaire : consulter un revendeur spécialisé STIHL.
 - ▶ Entretenir les lames comme décrit dans la présente Notice d'emploi
- Lors du nettoyage ou de la maintenance de la tondeuse, l'utilisateur risque de se couper en entrant en contact avec les lames acérées. L'utilisateur risque d'être blessé.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- Si le cordon d'alimentation électrique du bloc d'alimentation secteur est défectueux ou endommagé :
 - ▶ Remplacer le bloc d'alimentation secteur.
- Si le bouchon de la prise de diagnostic située sur la face inférieure du robot de tonte n'est pas monté correctement, de l'humidité et des saletés peuvent pénétrer dans le robot de tonte. Cela risquerait d'endommager le robot de tonte.
 - ▶ Vérifier le montage correct du bouchon à chaque nettoyage et à chaque remplacement des lames.
 - ▶ Ne pas utiliser le robot de tonte sans bouchon ou avec un bouchon endommagé.

5 Description du fonctionnement

5.1 Description du fonctionnement



Le robot de tonte coupe l'herbe en effectuant un parcours défini au hasard. Afin que le robot de tonte reconnaisse les limites de la surface à tondre, il faut poser un fil de délimitation (1) sur la périphérie de la surface à tondre.

Le fil de délimitation (1) transmet un signal au robot de tonte. Le signal est généré par la station d'accueil.

À l'aide de capteurs à ultrasons et d'un capteur de chocs ou capteur d'obstacles, le robot de tonte peut détecter les obstacles fixes (2) qui se trouvent sur la surface à tondre.

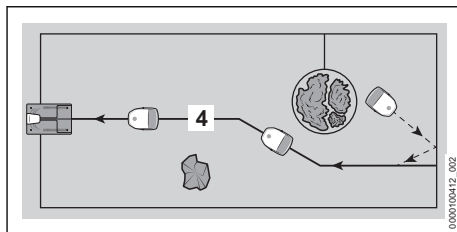
Lorsque le robot de tonte détecte un obstacle fixe (2), il ralentit, heurte l'obstacle fixe et repart ensuite dans une autre direction.

Les zones (3) sur lesquelles le robot de tonte ne doit pas passer et les obstacles qu'il ne doit pas heurter doivent être exclus de la surface à tondre, à l'aide du fil de délimitation (1).

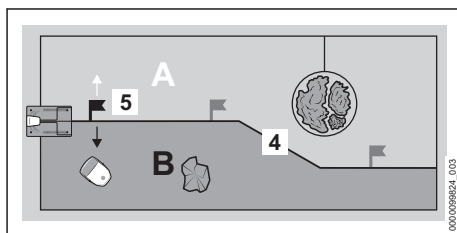
Lorsque le robot de tonte détecte une zone interdite par le fil de délimitation (3), il ralentit et repart dans une autre direction.

En mode de tonte, le robot de tonte quitte lui-même la station d'accueil et coupe l'herbe.

Pour la commande du robot de tonte, on utilise l'application « MY iMOW® » et les touches du tableau de commande du robot de tonte. Des bandeaux lumineux et l'écran matriciel montés sur le robot de tonte ainsi qu'un système de synthèse vocale informent sur l'état actuel du robot de tonte.

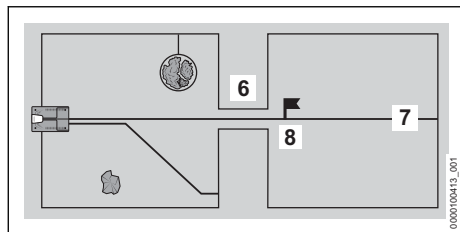


Au cours de la tonte, lorsque le niveau de charge de sa batterie devient faible, le robot de tonte cherche le fil de guidage (4) le plus proche. Une fois qu'il a détecté un fil de guidage (4), le robot de tonte suit ce fil pour retourner à la station d'accueil. La station d'accueil recharge la batterie. Il faut donc poser au moins un fil de guidage (4) sur la surface à tondre. Il est possible de poser au maximum trois fils de guidage. Si l'on veut interrompre la tonte ou faire recharger la batterie, il est également possible de renvoyer directement le robot de tonte à la station d'accueil à l'aide de l'application « MY iMOW® » ou de la touche « Maison ».



Sur un fil de guidage (4), on peut fixer jusqu'à trois points de départ (5). Le robot de tonte peut aller directement au point de départ respectif, à partir duquel il commence à tondre.

À l'aide du fil de guidage (4), on peut subdiviser la surface à tondre en plusieurs zones (par exemple : A et B). Les zones sont définies par un point de départ (5). En partant du point de départ choisi, on peut envoyer le robot de tonte dans la zone souhaitée, vers la gauche ou vers la droite. Dans ce cas, le robot de tonte ne tond que la zone cible choisie. Les points de départ et les zones sont gérés par l'intermédiaire de l'application « MY iMOW® » et peuvent être pris en considération dans le plan de tonte.



Si la surface à tondre comprend un passage étroit (6), le robot de tonte parcourt ce passage étroit tant que l'espace entre les fils de délimitation atteint une valeur minimale déterminée. Si l'espace est inférieur à cette valeur minimale, il faut poser un fil de guidage (7) pour traverser le passage étroit (6). Le fil de guidage (7) assure alors le guidage précis du robot de tonte à travers le passage étroit (6), jusqu'à un point de départ (8). À partir du point de départ (8), le robot de tonte peut tondre la surface à tondre de l'autre côté du passage étroit (6). Dans l'application « MY iMOW® » on peut déterminer à quels intervalles le robot de tonte retourne au point de départ (8) et ce paramétrage est pris en compte dans le plan de tonte.

6 Préparation de la surface à tondre et du robot de tonte

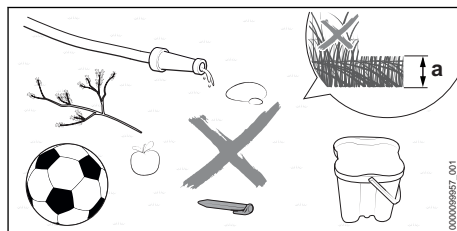
6.1 Planning et préparation de la surface à tondre

Avant la mise en service du robot de tonte, il faut planifier et préparer la surface à tondre. Cela permet d'éviter les causes de dérangement possibles et d'obtenir une installation fiable et un fonctionnement discret.

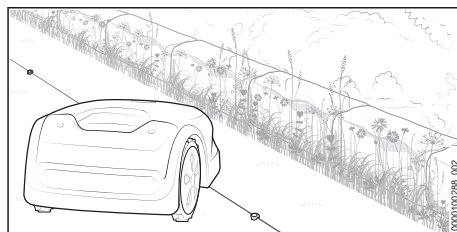
Planification de la surface à tondre

- ▶ En lisant les chapitres suivants, se familiariser avec les descriptions de la station d'accueil et avec les instructions à suivre pour la pose des fils.
- ▶ On peut alors appliquer ces informations en les adaptant à son propre jardin :
 - Contour de la surface à tondre
 - Emplacement de la station d'accueil
 - Tracé du fil de délimitation (respecter les distances indiquées, par rapport aux bordures, et tenir compte des différents cas décrits pour la pose du fil)
 - Pose du fil de guidage / des fils de guidage (au moins un, au maximum trois)

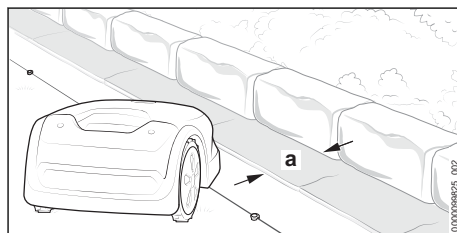
Préparation de la surface à tondre



- ▶ Enlever les objets qui traînent sur la pelouse.
- ▶ Enlever les éléments métalliques, les matériaux conducteurs magnétiques ou conducteurs d'électricité et les anciens fils de délimitation.
- ▶ Tondre la pelouse avec une tondeuse réglée à la hauteur de coupe que l'on reprendra ensuite sur le robot de tonte. Le réglage standard de la hauteur de coupe est $a = 4 \text{ cm}$.
- ▶ Nivelier les trous et les grosses inégalités du sol.
- ▶ Si le sol est sec et dur, arroser légèrement la surface à tondre pour faciliter l'enfoncement des piquets.



- ▶ Étant donné sa construction, le long de surfaces non praticables, le robot de tonte laisse une bande où l'herbe n'est pas coupée. On peut par ex. y semer des graines de fleurs et créer une lisière fleurie pour les insectes.



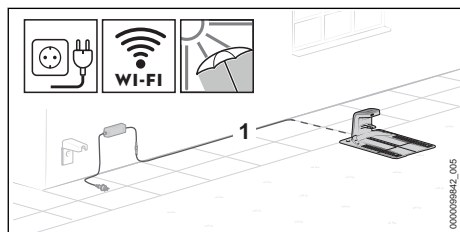
- ▶ Si l'on préfère tondre la pelouse jusqu'au bord, le long de surfaces non praticables, il faut poser des pavés ou des dalles pour former une bordure d'une largeur minimale $a = 24 \text{ cm}$.

6.2 Préparatifs pour la mise en service du robot de tonte

- ▶ Enlever l'emballage et les protections utilisées pour le transport.
- ▶ S'assurer que les composants suivants sont dans l'état impeccable requis pour la sécurité :
 - Robot de tonte,  4.6.1
 - Tondeuse,  4.6.2
 - Batterie,  4.6.3
 - Station d'accueil et bloc d'alimentation secteur,  4.6.4
- ▶ Installation de la station d'accueil,  7
- ▶ Pose du fil de délimitation,  8
- ▶ Pour terminer la pose du fil de délimitation,  9.1
- ▶ Pose du fil de guidage,  10.1
- ▶ Branchement électrique de la station d'accueil,  11.1
- ▶ Recharge du robot de tonte,  12.1
- ▶ Protection de l'interface radio Bluetooth®,  13.1
- ▶ Si ces opérations ne peuvent pas être exécutées : ne pas utiliser le robot de tonte mais consulter un revendeur spécialisé STIHL.

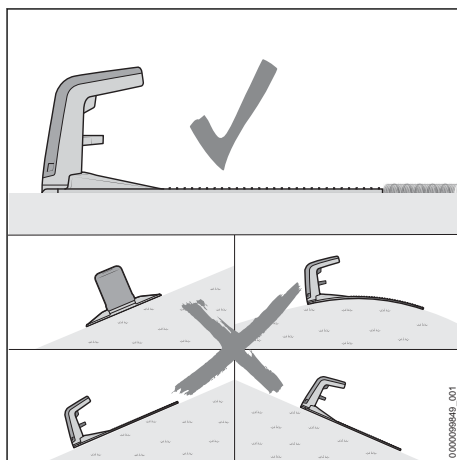
7 Installation de la station de base

7.1 Consignes générales



- ▶ Choisir l'emplacement de la station d'accueil de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le câble de recharge (1) peut être posé en dehors de la surface à tondre, vers une prise de courant appropriée.
 - La station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur se trouvent à un endroit bien visible.
 - La station d'accueil se trouve sur la plus grande surface à tondre ou sur celle que l'on doit tondre le plus souvent.
 - Dans la mesure du possible : l'emplacement est à l'abri des intempéries et à l'ombre.
 - Dans la mesure du possible, la station d'accueil se trouve à portée d'un réseau sans fil (liaison via WLAN/Wi-Fi).

- Dans la mesure du possible : si la surface à tondre est en pente, la station d'accueil se trouve sur la partie inférieure de la pente.



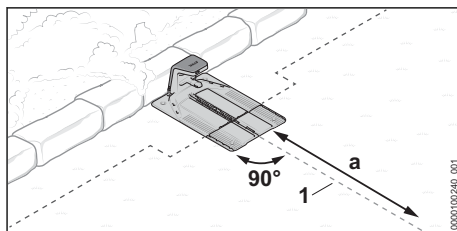
- ▶ Orienter la station d'accueil de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - La station d'accueil se trouve sur une aire plane.
 - L'ouverture de la station d'accueil est orientée vers l'avant, en direction de la surface à tondre.
 - La station d'accueil est placée à l'horizontale. C'est-à-dire qu'elle ne doit pas être inclinée vers un côté, vers l'avant ou vers l'arrière.
 - La plaque de base ne fléchit pas et repose à plat sur le sol.

7.2 Positionnement de la station d'accueil

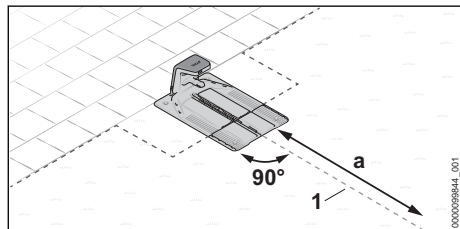
Le positionnement correct de la station d'accueil dépend de l'emplacement prévu et de son environnement.

- ▶ Choisir l'emplacement adéquat et installer la station d'accueil comme décrit.

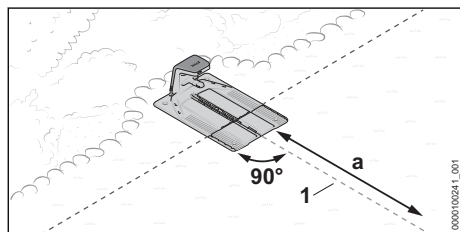
Installation de la station d'accueil sur la surface à tondre



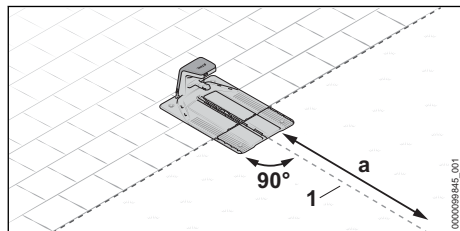
La station d'accueil se trouve sur le bord de la surface à tondre, le long d'un mur et, en partant de la station d'accueil, le fil de guidage (1) peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



La station d'accueil se trouve sur le bord de la surface à tondre. La surface attenante est praticable et, en partant de la station d'accueil, le fil de guidage (1) peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



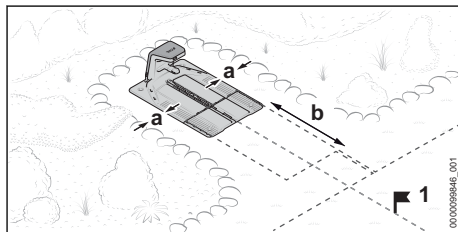
La station d'accueil se trouve en partie sur une plate-bande et en partie sur la surface à tondre, et en partant de la station d'accueil, le fil de guidage (1), peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



La station d'accueil se trouve en partie sur une surface praticable et en partie sur la surface à tondre, et en partant de la station d'accueil le fil de guidage (1) peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.

- Préparer la station d'accueil, 7.3.
- Installer la station d'accueil sur la surface à tondre, 7.4.

Installation de la station d'accueil en dehors de la surface à tondre



La station d'accueil se trouve en dehors de la surface à tondre.

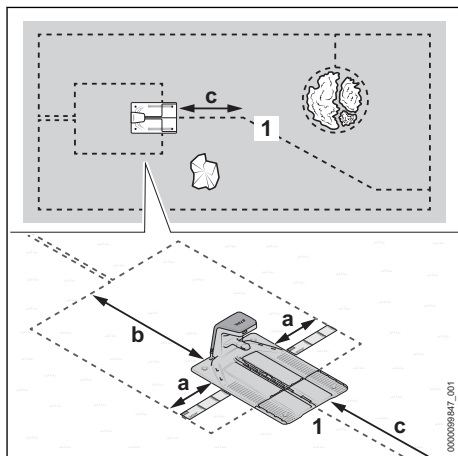
L'espace latéral par rapport à des surfaces attenantes doit atteindre au moins la cote $a = 15$ cm.

La distance entre le bord avant de la station d'accueil et la surface à tondre doit atteindre au moins la cote $b = 2$ m.

Dans cette variante, pour terminer la mise en service, il faut impérativement fixer un point de départ (1) sur la surface à tondre. Le robot de tonte ne commence alors pas à tondre à partir de la station d'accueil, mais à partir de ce point de départ. Des points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MY iMOW® ». Dans cette application, la fréquence de passage au point de départ (1) doit être fixée à 100 %.

- Préparer la station d'accueil, 7.3.
- Installer la station d'accueil en dehors de la surface à tondre, 7.5.

Installation de la station d'accueil au milieu de la surface à tondre



La station d'accueil est positionnée comme une « île » au milieu de la surface à tondre.

Dans cette variante, le câble de délimitation doit être posé autour de la station d'accueil, vers l'arrière, jusqu'au bord de la surface à tondre. Le fil de guidage doit être posé vers l'avant, jusqu'au bord de la surface à tondre.

L'espace latéral par rapport à des surfaces attenantes doit atteindre au moins la cote $a = 37 \text{ cm}$ (longueur : $1 \times$ la règle d'installation iMOW®).

La distance entre le bord arrière de la station d'accueil et le bord de la surface à tondre doit atteindre au moins la cote $b = 2 \text{ m}$.

En partant de la station d'accueil, le fil de guidage (1) doit pouvoir être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $c = 2 \text{ m}$.

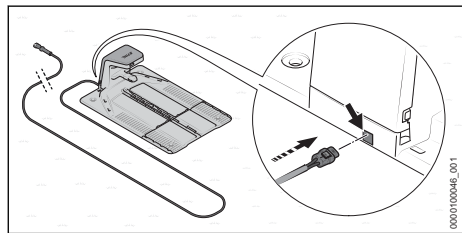
- Préparer la station d'accueil,  7.3.
- Installer la station d'accueil au milieu de la surface à tondre,  7.6.

7.3 Préparation de la station de base

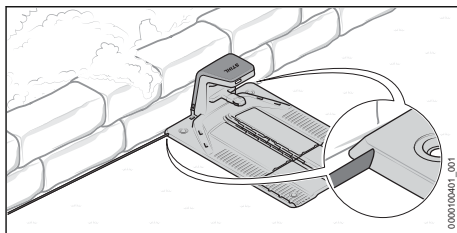
Branchement du câble de recharge

AVIS

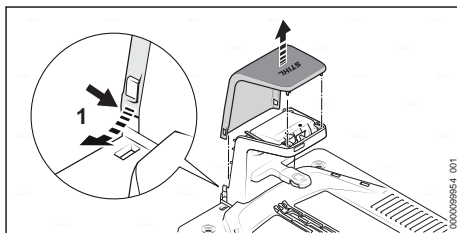
- Lorsque le câble de recharge est monté, ses connecteurs sont protégés par exemple contre le risque de pénétration de poussière et de saletés. Si les connecteurs sont encrassés, cela risque de causer des dysfonctionnements de la station de base.
 - Lorsque les connecteurs sont ouverts, il faut donc les protéger contre le risque d'encrassement.
 - Si les connecteurs sont encrassés, les nettoyer comme décrit dans la présente Notice emploi.



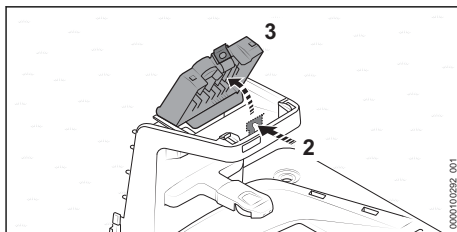
Dans la configuration standard, le câble de recharge peut être branché par l'arrière.



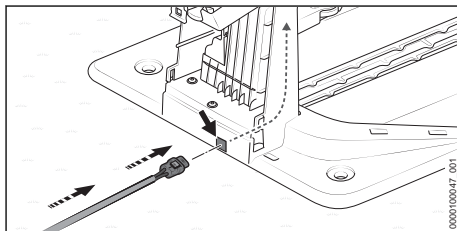
Si la station de base est placée directement contre un mur, le câble de recharge peut être posé sous la plaque de base. Le câble de recharge peut être posé de telle sorte qu'il ressorte de la plaque de base sur la gauche ou sur la droite.



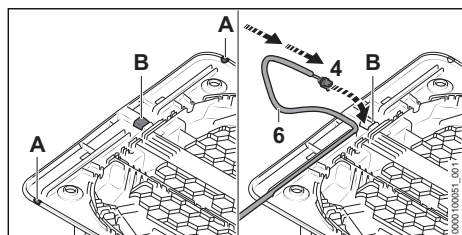
- Incurver légèrement les deux côtés du capot (1) vers l'extérieur et enlever le capot vers le haut.



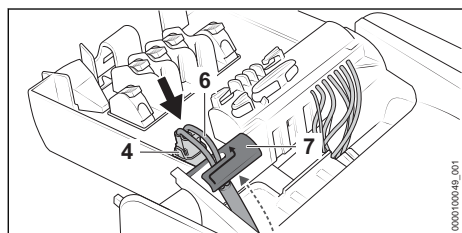
- Appuyer sur le levier d'encliquetage (2) et ouvrir la pièce de recouvrement (3).



- Si l'on veut brancher la station de base par l'arrière :
 - Glisser la fiche (4) dans le passage (5) et faire suivre le câble de recharge (6).
 À l'intérieur de la station de base, le câble de recharge (6) est poussé vers le haut.

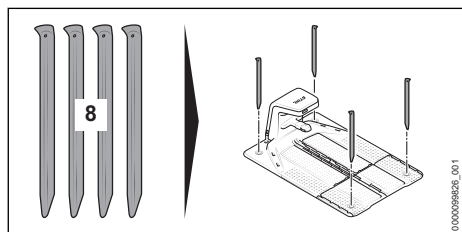


- Si la station de base est placée directement contre un mur ou que le câble de recharge doit être posé sous la plaque de base et ressortir sur le côté :
 - Du côté souhaité, à l'emplacement (A), ouvrir le bord de la plaque de base et l'ébavurer.
 - Au centre de la plaque de base, découper une ouverture (B) et l'ébavurer.
 - Glisser la fiche (4) dans l'orifice (B) et faire suivre le câble de recharge (6).
 À l'intérieur de la station de base, le câble de recharge (6) est poussé vers le haut.



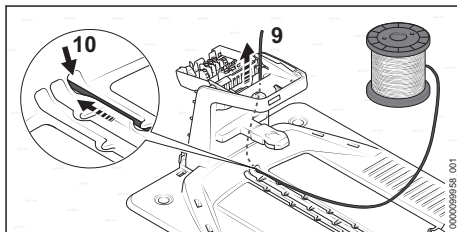
- Fixer le câble de recharge (6) dans le support de câble (7).
- Brancher la fiche (4).
La fiche (4) s'encliquette des deux côtés avec un déclic audible et perceptible au toucher.

Fixation de la station de base

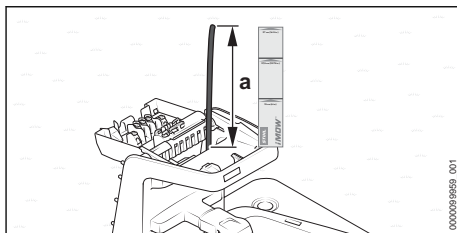


- Fixer la station de base à l'aide de quatre baïonnettes d'ancrage au sol (8).

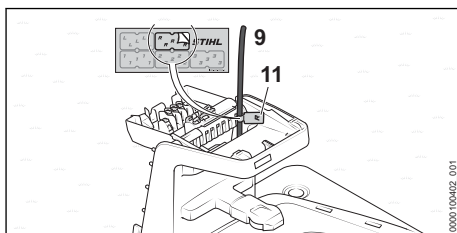
Introduction du fil de délimitation



- Glisser l'extrémité du fil (9) dans le passage droit (10) et faire suivre le fil.
À l'intérieur de la station de base, pousser le fil de délimitation (9) vers le haut.

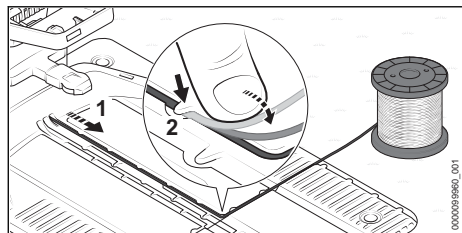


- Faire suivre le fil de délimitation jusqu'à ce qu'il dépasse, vers le haut, d'une longueur $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

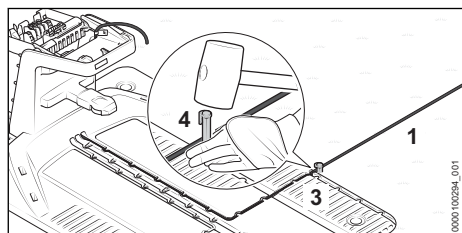


- Repérer l'extrémité du fil (9), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (11).
Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.

7.4 Installation de la station de base sur la surface à tondre

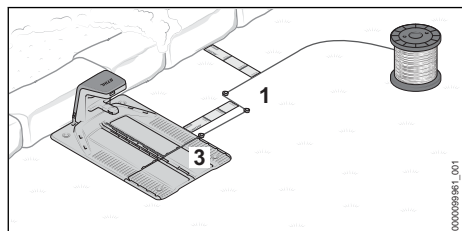


- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (2).



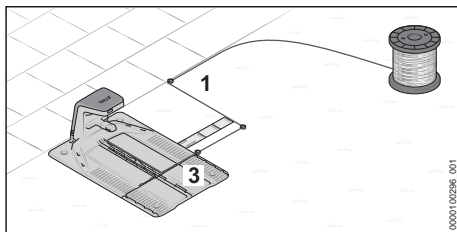
- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).

Si la station de base se trouve contre un mur :



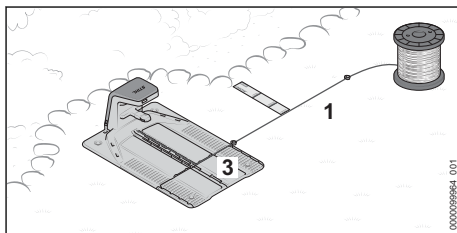
- En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser ensuite le fil de délimitation (1) parallèlement à la plaque de base (3), jusqu'au bord de la surface à tondre, puis suivre le mur à une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 8.

Si la station de base se trouve le long d'une surface praticable attenante :



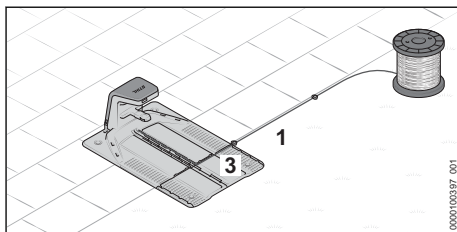
- En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de délimitation (1) parallèlement à la plaque de base (3), jusqu'au bord de la surface à tondre.
- Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 8.

Si la station de base se trouve en partie sur un parterre et en partie sur la surface à tondre



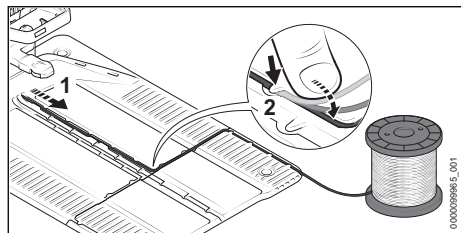
- En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, parallèlement au parterre, en maintenant une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 8.

Si la station de base se trouve en partie sur une surface praticable et en partie sur la surface à tondre :

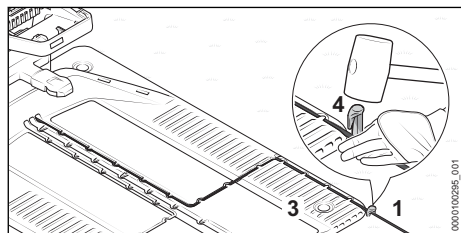


- En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté et le long de la surface praticable.
- Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre,  8.

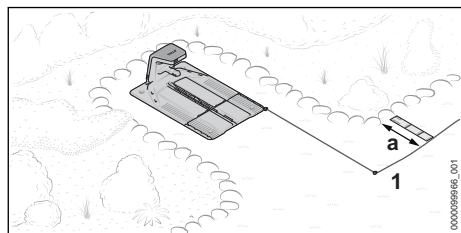
7.5 Installation de la station de base en dehors de la surface à tondre



- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (2).



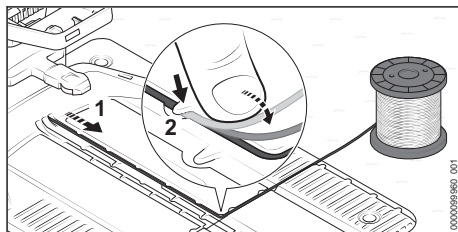
- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).



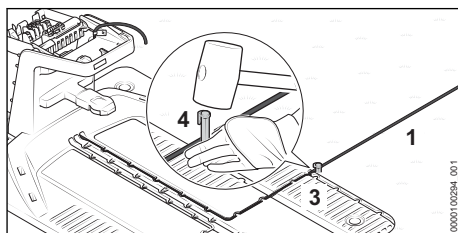
- Poser le fil de délimitation (1) vers l'avant, vers la surface à tondre. Déterminer la distance requise par rapport au bord de la surface à tondre, suivant que le bord de la surface à tondre est praticable ou qu'il est nécessaire de respecter une distance $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

- Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre,  8.

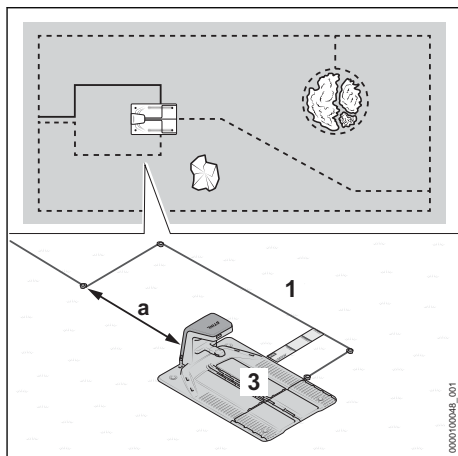
7.6 Installation de la station d'accueil au milieu de la surface à tondre



- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (2).



- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).

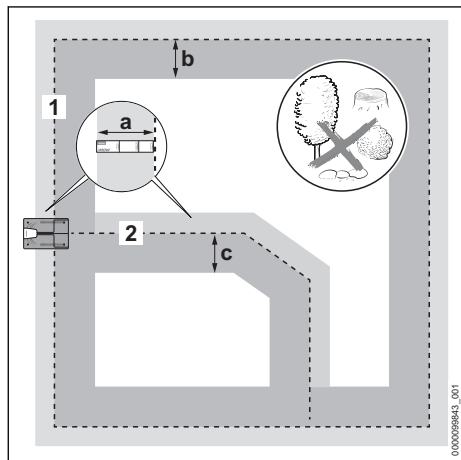


- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) à une distance d'au moins $a = 2$ m en arrière de la plaque de base (3).
- ▶ Derrière la station d'accueil, ramener ensuite le fil de délimitation (1) vers le centre, par rapport à la station d'accueil, puis poser le fil de délimitation jusqu'au bord de la surface à tondre.
La distance correcte à respecter par rapport au bord de la surface à tondre dépend de la surface attenante.
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre,  8.

8 Pose du fil de délimitation

8.1 Consignes générales

Contrôle de la pose du fil de délimitation et du fil de guidage sur la surface à tondre



- ▶ S'assurer que la surface à tondre située le long du fil de délimitation et du fil de guidage soit plane et si possible sans aucun obstacle, sur les largeurs suivantes :

Fil de délimitation (1)

- Vers l'extérieur : $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)
- Vers l'intérieur : $b = 1,2$ m

Fil de guidage (2)

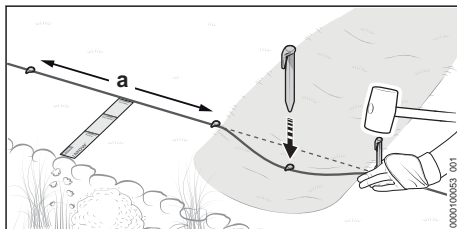
- À droite vu dans le sens de la marche, en direction de la station d'accueil : $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)

- À gauche vu dans le sens de la marche, en direction de la station d'accueil : $c = 1,2$ m

Pose du fil de délimitation

- ▶ Poser le fil de délimitation dans le sens des aiguilles d'une montre, en commençant à la station d'accueil.
- ▶ Le fil de délimitation ne doit pas être plié, coupé, tendu ou croisé.
- ▶ Veiller à ce que le fil de délimitation ne croise pas un fil de guidage.
 - ▶ Exception : dans la configuration d'un couloir, le fil de guidage doit croiser le fil de délimitation.
- ▶ Respecter une distance d'au moins 1 m par rapport aux fils de délimitation de surfaces de tonte d'autres robots de tonte.
- ▶ S'assurer que la longueur du fil de délimitation ne dépasse pas 850 m.
- ▶ Ne pas poser le fil de délimitation et le fil de guidage à des profondeurs différentes.

Fixation du fil de délimitation et du fil de guidage



- ▶ Fixer le fil de délimitation et le fil de guidage avec les piquets, de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - La distance entre les piquets atteint au maximum $a = 1$ m.
 - Sur toute la longueur, le fil de délimitation et le fil de guidage reposent bien à plat sur le sol.
 - Les piquets sont intégralement enfoncés dans le sol.

Pose d'une réserve de fil

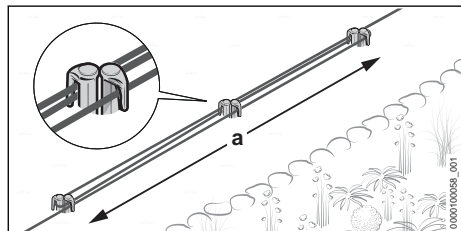
Des réserves de fil facilitent les corrections nécessaires à la pose du fil et permettent des adaptations à venir.

Exemples :

- Si l'on élargit une plate-bande et qu'il est nécessaire de la délimiter à nouveau.
- Lorsque les buissons et les arbustes grandissent et qu'il devient nécessaire de reposer le fil de délimitation à une plus grande distance.

- Si au niveau de la station d'accueil le fil de délimitation a été coupé trop court et ne peut pas être branché.

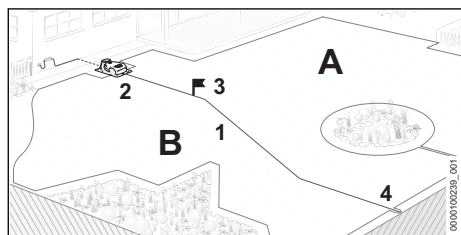
Il est donc conseillé de prévoir et de poser une réserve de fil ou plusieurs.



- ▶ Sur une longueur $a = 1$ m, repasser le fil de délimitation autour de 2 piquets en veillant à ce que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.
- ▶ Au centre, fixer la réserve de fil à l'aide de deux autres piquets

8.2 Planning de pose du fil de guidage et du point de raccordement avec le fil de délimitation

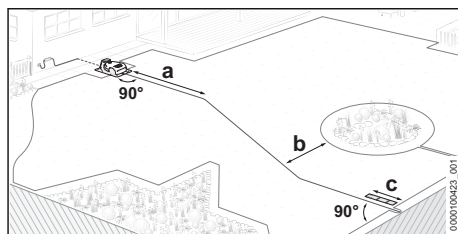
Avant de commencer, il faut soigneusement planifier la pose du fil de guidage ou de plusieurs fils de guidage. En posant le fil de délimitation, il faut déjà tenir compte de l'emplacement de tous les fils de guidage. Il faut poser au moins un fil de guidage ou au maximum trois fils de guidage.



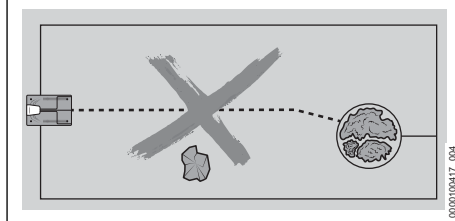
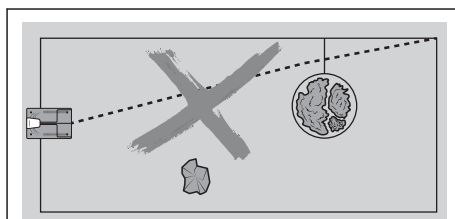
Un fil de guidage (1) remplit les fonctions suivantes :

- Orientation pour le retour à la station d'accueil (2)
- Guidage vers un point de départ (3)
- Subdivision de la surface à tondre en plusieurs zones (A et B)

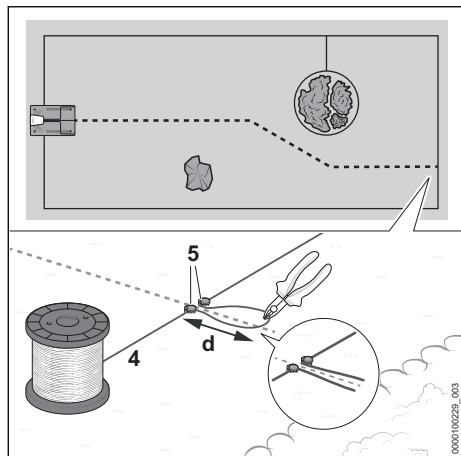
En partant de la station d'accueil (2), poser le fil de guidage (1) à travers la surface à tondre pour le raccorder avec le fil de délimitation périphérique (4) à un point le plus éloigné possible. 10



- ▶ Prévoir le fil de guidage de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - En partant de la station d'accueil, le fil de guidage est amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.
 - La distance minimale entre le fil de guidage et le fil de délimitation périphérique est $b = 27,5$ cm.
 - Le fil de guidage est amené vers le fil de délimitation à angle droit et en ligne droite sur une longueur minimale $c = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) et branché sur le fil de délimitation.



- Le fil de guidage ne doit pas croiser un fil de raccordement d'une surface interdite.
- Le fil de guidage ne doit pas être raccordé au fil de délimitation dans un coin.
- Le fil de guidage ne doit pas être raccordé au fil de délimitation d'une surface interdite.
- Le fil de guidage ne doit pas croiser un fil de délimitation.
Exception : dans la configuration d'un couloir, le fil de guidage doit croiser le fil de délimitation.
- Le fil de guidage ne doit pas être plié ou tendu et il ne doit pas non plus se croiser lui-même.



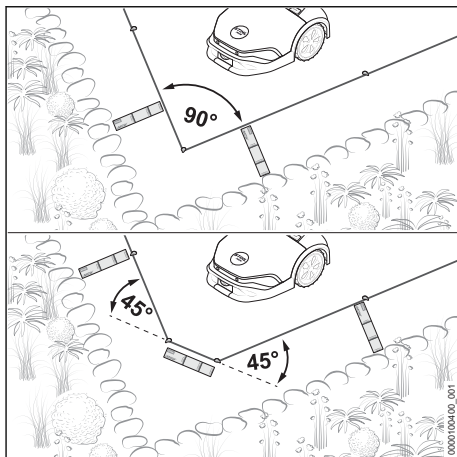
À l'installation du fil de délimitation périphérique (4), il faut configurer le point de raccordement avec le fil de guidage :

- Aux endroits prévus, fixer le fil de délimitation (4) avec un piquet (5).
- Poser le fil de délimitation (4) en formant une boucle d'une longueur $d = 15\text{ cm}$ et le fixer avec un autre piquet (5).
- À l'extrémité de la boucle de fil, couper le fil de délimitation (4) par ex. avec une pince coupante de côté.
Pour terminer l'installation, relier les extrémités du fil avec le fil de guidage.  10
- Poursuivre la pose du fil de délimitation (4) autour de la surface à tondre.

8.3 Coins

Coins formant un angle de 90°

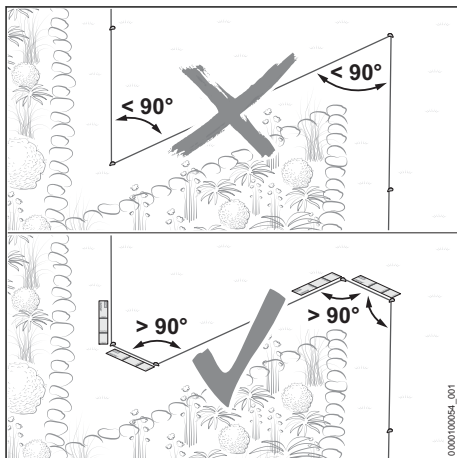
Les coins formant un angle de 90° peuvent être subdivisés en deux coins à angle de 45° . Ainsi, dans cette zone, les changements de direction du robot de tonte sont moins brusques et plus réguliers.



- Dans le coin, poser le fil de délimitation transversalement sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

Coins à angle aigu $< 90^\circ$

Couper les coins à angle aigu $< 90^\circ$ pour former deux angles. Ainsi, dans cette zone, les changements de direction du robot de tonte sont moins brusques et plus réguliers.



- Veiller à ce que l'angle des coins ne soit pas inférieur à 90° .

- ▶ Si l'angle du coin fait moins de 90° : subdiviser le coin.
 - ▶ Former ainsi un coin avec un angle supérieur à 90° . Ensuite, poser le fil de délimitation en ligne droite sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
 - ▶ Former ensuite un coin avec un angle supérieur à 90° . Ensuite, poser le fil de délimitation en ligne droite sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

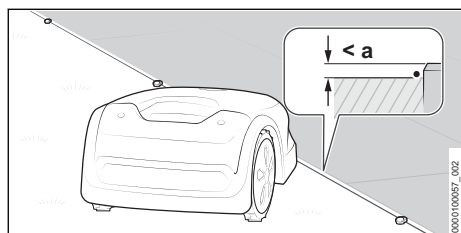
8.4 Surface praticable

Le robot de tonte peut circuler sur les surfaces attenantes directement à la surface à tondre, à condition que la différence de hauteur entre la surface praticable et la surface à tondre ne dépasse pas 1,5 cm. Le sol doit être ferme et sans aucun obstacle.

Exemples :

- Terrasse
- Chemin pavé
- Pavés de bordure de pelouse ou dalles

Une faible distance entre le fil de délimitation et la surface praticable permet de tondre jusqu'au bord de la pelouse.



- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la surface praticable, sans laisser d'espace. La différence de hauteur maximale entre la surface praticable et la surface à tondre est $a = 1,5$ cm.

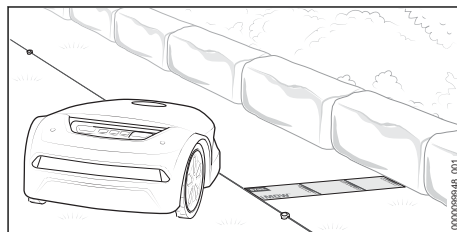
8.5 Surface non praticable

Une surface n'est pas praticable si des obstacles proches du sol dépassent dans la surface à tondre, si le sol n'est pas ferme ou est très inégal ou bien si la différence de hauteur entre la surface à tondre et la surface adjacente dépasse 1,5 cm.

Exemples :

- Mur ou clôture
- Haie ou arbustes avec des branches qui se trouvent très près du sol
- Jardin de rocaille ou chemin de cailloutis

- Sol inégal ou avec de fortes racines en surface



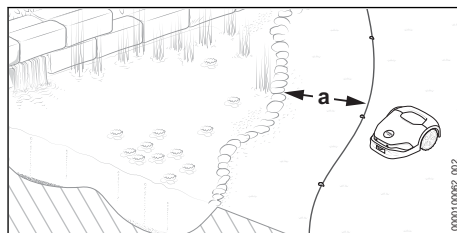
- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la surface non praticable, en laissant un espace de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Si la surface non praticable se trouve sur la surface à tondre : délimiter la surface non praticable comme une surface interdite.

8.6 Plan d'eau

Si, par rapport à la surface à tondre, le plan d'eau n'est pas délimité par un obstacle solide d'une hauteur minimale de 10 cm, il faut prévoir une plus grande distance entre le plan d'eau et le fil de délimitation.

Exemples :

- Bassin de jardin
- Piscine
- Ruisseau ou cours d'eau



- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la rive, à une distance $a = 1$ m.
- ▶ Si le plan d'eau se trouve sur la surface à tondre, délimiter le plan d'eau comme une surface interdite.

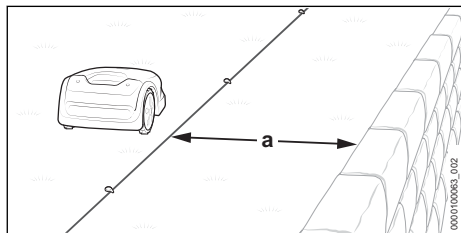
8.7 Bord à risque de chute

Si, par rapport à la surface à tondre, le bord à risque de chute n'est pas délimité par un obstacle solide d'une hauteur minimale de 10 cm, il faut prévoir une plus grande distance entre le bord à risque de chute et le fil de délimitation.

Exemples :

- Escalier
- Mur de soutènement

– Pente en gradins



- Poser le fil de délimitation parallèlement au bord à risque de chute, à une distance $a = 1$ m.

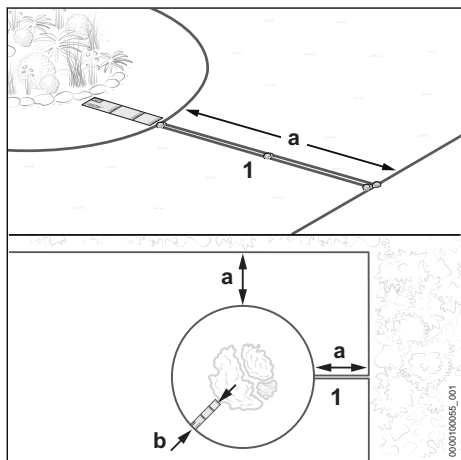
8.8 Surface interdite

Les zones de la surface à tondre sur lesquelles le robot de tonte ne peut pas ou ne doit pas rouler doivent être délimitées comme surfaces interdites.

Exemples :

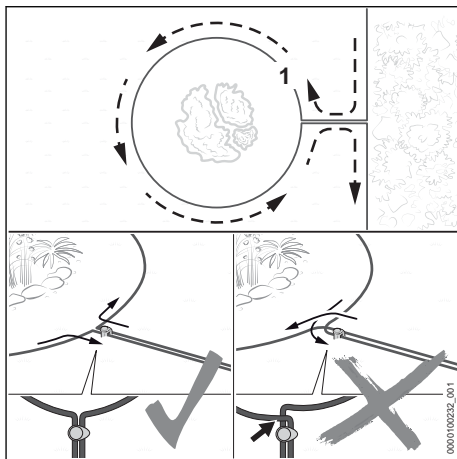
- Plate-bande sans bordure fixe d'au moins 10 cm de haut
- Bassin de jardin ou piscine sans bordure fixe d'au moins 10 cm de haut
- Obstacles à ne pas toucher
- Obstacles qui ne sont pas suffisamment solides
- Obstacles d'une hauteur inférieure à 10 cm

Pour une tonte efficace, les surfaces interdites devraient être délimitées de telle sorte qu'elles ne présentent pas de formes concaves.



- Faire passer le câble de délimitation (1) de la périphérie vers la surface interdite. S'assurer que pour la surface interdite les cotes suivantes sont respectées :

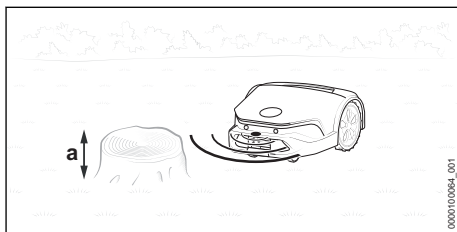
- Distance minimale par rapport à d'autres fils de délimitation $a = 55$ cm
- Distance du fil $b = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) (dans le cas d'un plan d'eau ou d'un bord avec risque de chute $b = 1$ m)
- Diamètre minimal de la surface interdite 74 cm (longueur : 2x la règle d'installation iMOW®)



- Poser le fil de délimitation (1) autour de la zone interdite à délimiter.
- Ramener le fil de délimitation (1) vers la périphérie en veillant à ce que les segments du fil soient parallèles et juxtaposés, sans se croiser.

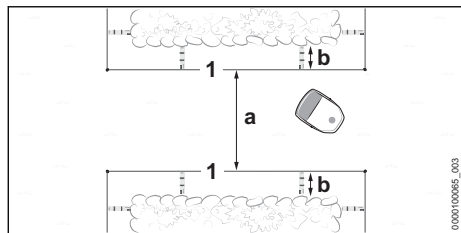
8.9 Obstacle fixe

Il n'est pas nécessaire de délimiter une zone interdite autour d'un obstacle fixe situé sur la surface à tondre, lorsque cet obstacle atteint au moins 10 cm de haut. Un tel obstacle est alors reconnu par les capteurs à ultrasons et le capteur d'obstacles.



- Un obstacle fixe atteignant au moins une hauteur $a = 10$ cm n'a pas besoin d'être délimité.

8.10 Passage étroit



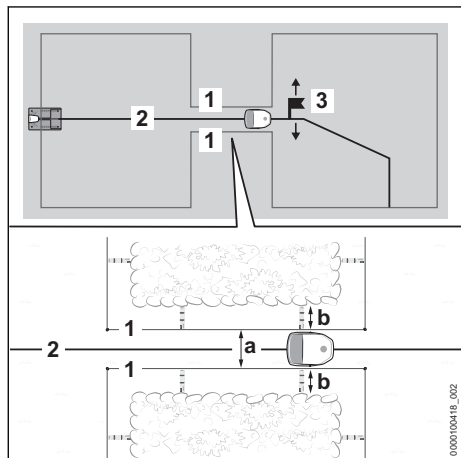
Le robot de tonte parcourt tous les passages étroits tant que l'espace entre les fils de délimitation (1) atteint une valeur minimale (a) déterminée.

► Poser le fil de délimitation (1) comme montré sur l'illustration et s'assurer que les cotes suivantes ont été respectées :

- Distance minimale entre les fils de délimitation (1) dans le passage étroit $a = 2 \text{ m}$
- Si le passage étroit est délimité par des obstacles latéraux : prévoir une distance supplémentaire $b = 37 \text{ cm}$ (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)

► Si l'espace entre les fils de délimitation (1) est inférieur à la valeur minimale $a = 2 \text{ m}$: Poser un fil de guidage au centre du passage étroit.

Passage étroit avec fil de guidage



Un fil de guidage (2) assure le guidage précis du robot de tonte à travers un passage étroit, tant qu'un espace minimal (a) est maintenu entre les fils de délimitation (1).

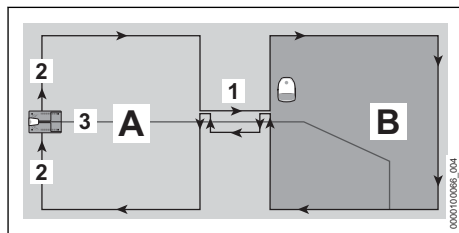
Pour terminer la mise en service, il faut fixer un point de départ (3) après le passage étroit et

définir à quels intervalles le robot de tonte devra retourner à ce point de départ. Sinon, le robot de tonte ne trouve pas son chemin pour traverser le passage étroit. Des points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

- Poser le fil de délimitation (1) comme montré sur l'illustration et s'assurer que les cotes suivantes ont été respectées :
 - Distance minimale entre les fils de délimitation (1) dans le passage étroit $a = 55 \text{ cm}$
 - Si le passage étroit est délimité par des obstacles latéraux : prévoir une distance supplémentaire $b = 37 \text{ cm}$ (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de guidage (2) au centre du passage étroit.
- Si la distance latérale est inférieure à la cote $b = 37 \text{ cm}$ (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) : configurer un couloir pour pouvoir guider le robot de tonte vers une autre surface à tondre. 8.11 ou délimiter la zone du passage étroit par rapport à la surface à tondre.

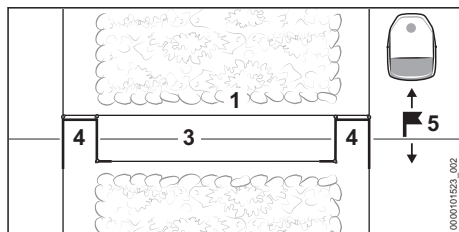
8.11 Couloir

Description du fonctionnement



Un couloir (1) permet un guidage ciblé pour traverser des passages étroits ou pour aller d'une surface à tondre à l'autre. Le couloir subdivise la surface à tondre en une surface à tondre principale (A) et une autre surface à tondre (B).

Le fil de délimitation (2) doit être posé sans interruptions. Il forme alors le couloir au passage de la surface à tondre principale (A) vers la surface à tondre (B).



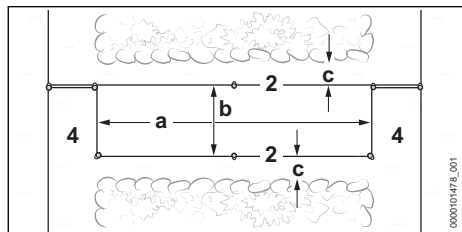
Des boucles de fil (4) signalent au robot de tonte qu'il se trouve à l'entrée ou à la sortie d'un couloir.

Un fil de guidage (3) doit être posé au centre du couloir.

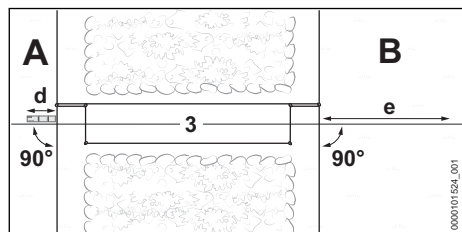
À la sortie d'un couloir, il faut impérativement définir un point de départ (5) dans la surface à tondre (B). Sinon, en partant de la surface à tondre principale (A), le robot de tonte ne trouve pas le chemin à suivre à travers le couloir pour aller sur l'autre surface à tondre (B). Des points de départ et la fréquence de passage à ces points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

En circulant dans un couloir, le robot de tonte ne coupe pas l'herbe.

Consignes générales



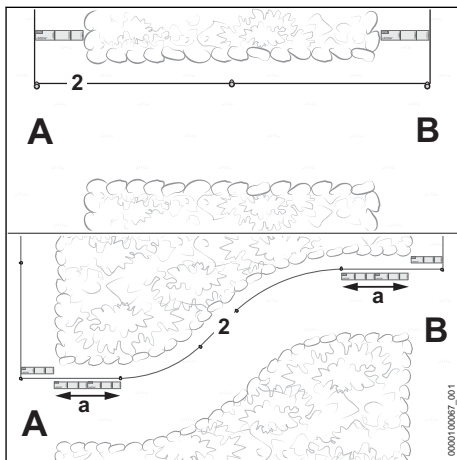
- S'assurer que les conditions suivantes sont remplies :
 - Distance minimale entre les boucles de fil (4) : au moins $a = 74$ cm (longueur : $2x$ la règle d'installation iMOW®).
 - Distance entre les fils de délimitation (2) : au moins $b = 55$ cm.
 - Distance par rapport à des obstacles latéraux : au moins $c = 15$ cm.



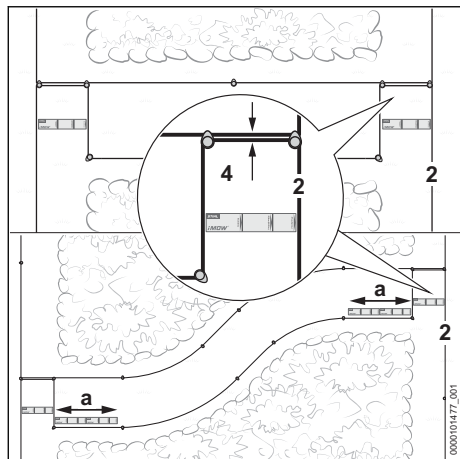
- S'assurer que les conditions suivantes sont remplies :
 - Avant le couloir, le fil de guidage (3) peut être posé, sur une longueur d'au moins $d = 37$ cm (longueur : $1x$ la règle d'installation iMOW®), en ligne droite et à angle droit (90°) par rapport au couloir.

- Du côté de sortie du couloir, le fil de guidage (3) peut être posé sur une longueur d'au moins $e = 2$ m, en ligne droite et à angle droit (90°) par rapport au couloir, dans la surface à tondre (B).
- Si l'on ne respecte pas les espaces et les longueurs, il faut délimiter la surface à tondre (B) par rapport à la surface à tondre principale (A) et définir une surface secondaire.

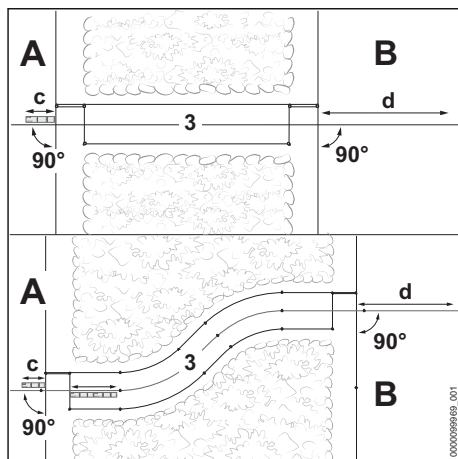
Pose des fils pour former un couloir



- Faire passer le fil de délimitation (2) de la surface à tondre principale (A) dans la surface à tondre (B) comme montré sur l'illustration.
- Si le couloir décrit une courbe : au début et à la fin du couloir, il faut poser le fil de délimitation (2) en ligne droite et à angle droit (90°) par rapport à la surface à tondre, sur une longueur $a = 74$ cm (longueur : $2x$ la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de délimitation (2) dans le sens des aiguilles d'une montre, en faisant le tour de la surface à tondre (B) pour retourner au couloir.



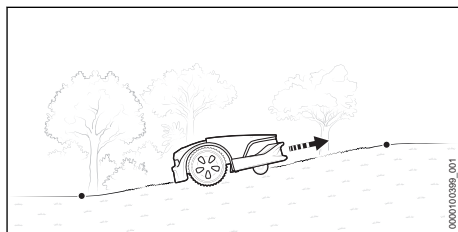
- Poser le fil de délimitation (2) de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et juxtaposés, sans se croiser, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de délimitation (2), à une distance d'au moins 55 cm, parallèlement en direction de la surface à tondre principale (A).
- Poser le fil de délimitation (2) en direction de la surface à tondre principale (A) de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et juxtaposés, sans se croiser, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Si le couloir décrit une courbe : au début et à la fin du couloir, il faut poser le fil de délimitation (2) en ligne droite et à angle droit (90°) par rapport à la surface à tondre, sur une longueur $a = 74$ cm (longueur : 2x la règle d'installation iMOW®).
- Terminer la pose du fil sur la surface à tondre principale (A).



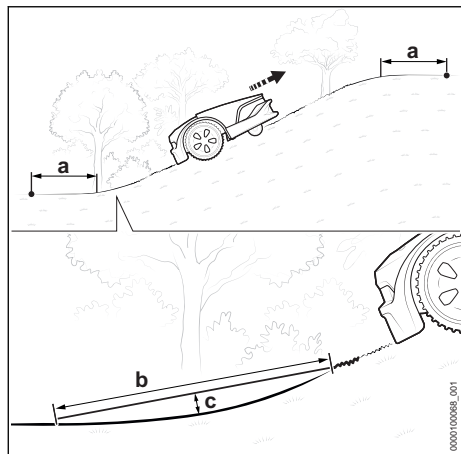
- Sur la surface à tondre principale (A), poser le fil de guidage (3) en ligne droite et à angle droit (90°) par rapport au couloir, sur une longueur d'au moins $c = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de guidage au centre du couloir.
- À la sortie du couloir, poser le fil de guidage (3) en ligne droite et à angle droit (90°) sur une longueur d'au moins $d = 2$ m, dans la surface à tondre (B).

8.12 Montées / descentes

Le robot de tonte peut graver et tondre des pentes allant jusqu'à 45 %. Avec les roues de traction iMOW®, il est possible de graver et de tondre des pentes allant jusqu'à 55 %. Les roues de traction iMOW® sont proposées à titre d'accessoires.



- Si la surface à tondre comporte des déclivités allant jusqu'à 27 % : poser normalement le fil de délimitation.

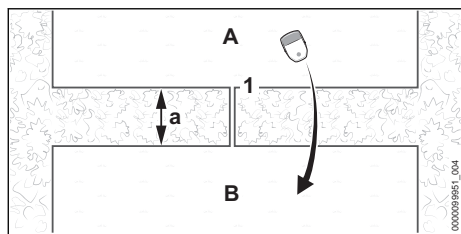


- ▶ Si la surface à tondre comporte une déclivité de plus de 27 % : poser le fil de délimitation à une distance $a =$ au moins 1,20 m avant et après la montée / descente.
- ▶ Pour que le robot de tonte puisse franchir la zone de transition entre le plan incliné et le plan horizontal, le rayon de cette zone de transition doit être tel que sur la longueur $b = 1$ m la distance par rapport au sol ne dépasse pas la cote $c = 10$ cm.

8.13 Surface secondaire

Le robot de tonte ne peut pas aller de lui-même sur une surface secondaire. L'utilisateur doit donc amener le robot de tonte sur la surface secondaire.

Il ne faut pas poser de fil de guidage dans une surface secondaire.



- ▶ En partant de la surface principale (A) passer le fil de délimitation (1) sur la surface secondaire (B) et le poser.
Distance minimale par rapport aux fils de délimitation $a = 74$ cm (longueur : 2x la règle d'installation iMOW®)
- ▶ S'assurer que la longueur du fil de délimitation (1) ne dépasse pas 850 m.

- ▶ Ramener le fil de délimitation (1) sur la surface à tondre (A) de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.

8.14 Petite surface à tondre

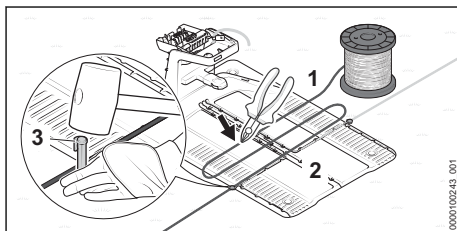
Dans le cas d'une petite surface à tondre nécessitant moins de 20 m de fil de délimitation, il faut utiliser le module STIHL pour petite surface AKM 100.

Le module STIHL AKM 100 est relié au fil de délimitation à l'aide de connecteurs de fil et il stabilise le signal du fil.

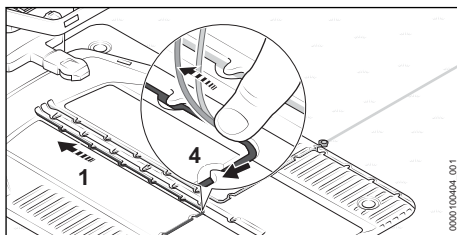
9 Pour terminer la pose du fil de délimitation

9.1 Pour terminer la pose du fil de délimitation

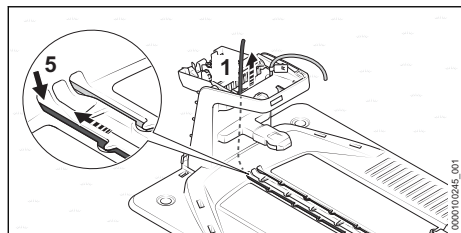
Station de base sur le bord de la surface à tondre, station de base au bord de la pelouse



- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (2) avec un piquet (3).
- ▶ Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base (2) et couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide d'une pince coupante de côté.

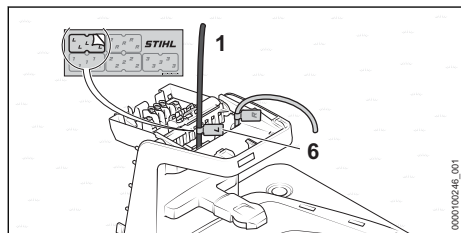


- ▶ Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (4).



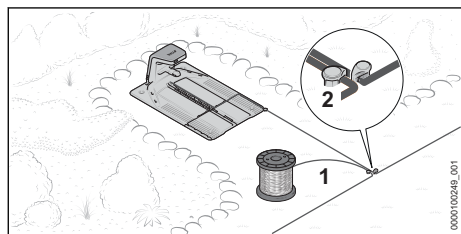
- Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (5) et faire suivre le fil.

À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.

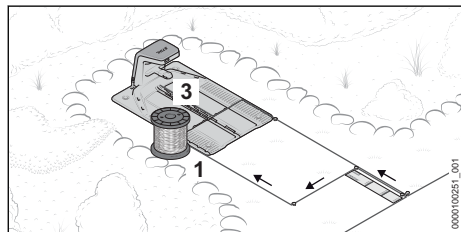


- Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (6).

Station de base en dehors de la surface à tondre



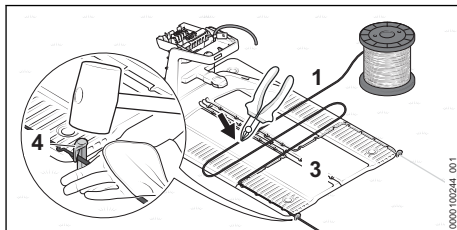
- Faire passer le fil de délimitation (1) tout près du fil de délimitation déjà posé et le fixer avec un piquet (2).



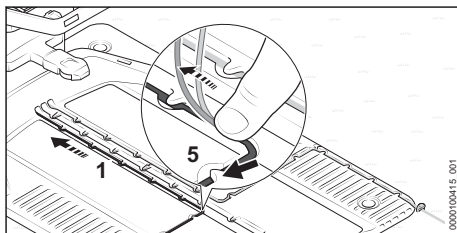
- Ramener le fil de délimitation (1) en direction de la station de base, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) de telle sorte que les segments du fil

soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.

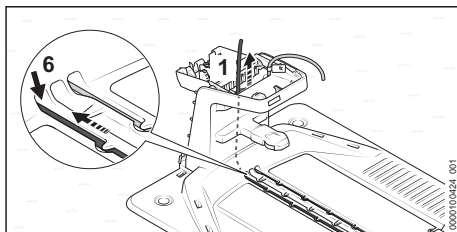
- Ramener le fil de délimitation (1) vers le bord puis l'amener à la plaque de base (3).



- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).
- Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base (3) et couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide d'une pince coupante de côté.

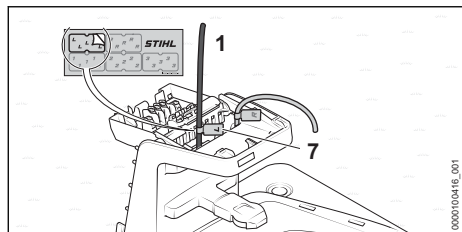


- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (5).



- Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (6) et faire suivre le fil.

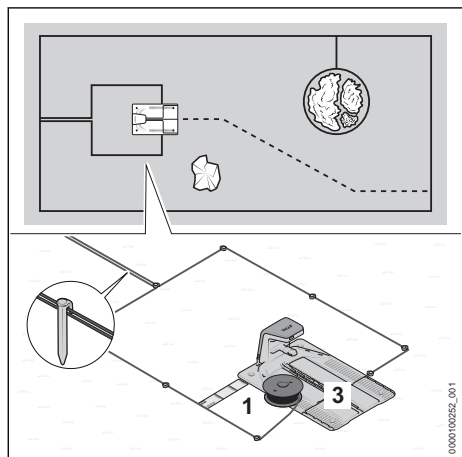
À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.



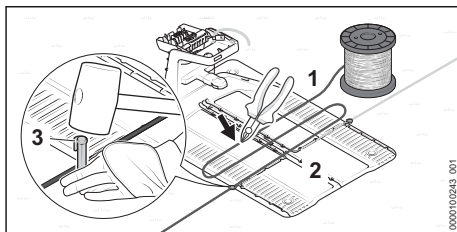
- Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (7).

Pour terminer la mise en service, il faut impérativement fixer un point de départ sur la surface à tondre. Sinon, le robot de tonte ne trouve pas son chemin pour aller sur la surface à tondre. Des points de départ et la fréquence de passage à ces points de départ peuvent être fixés à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

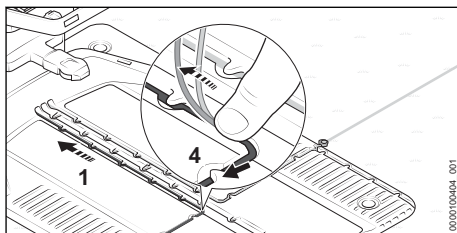
Installation de la station d'accueil au milieu de la surface à tondre



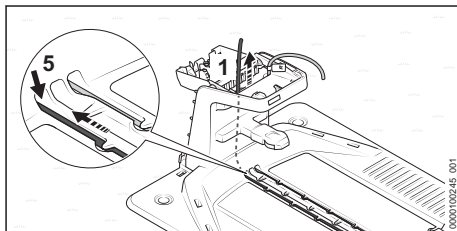
- Faire passer le fil de délimitation (1) tout près du fil de délimitation déjà posé.
- Ramener le fil de délimitation (1) vers la station de base, de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.
- En contournant la plaque de base (3) à une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) poser le fil de délimitation (1) vers l'avant.



- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (2) avec un piquet (3).
- Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base (2) et couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide d'une pince coupante de côté.

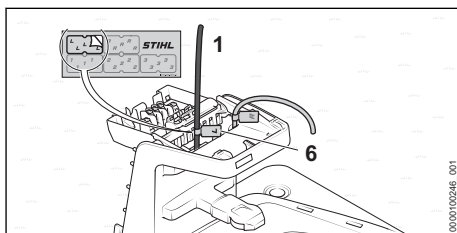


- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (4).



- Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (5) et faire suivre le fil.

À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.



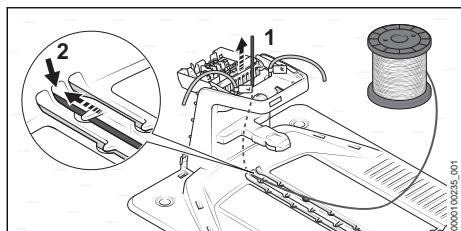
- Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (6).

10 Pose du fil de guidage

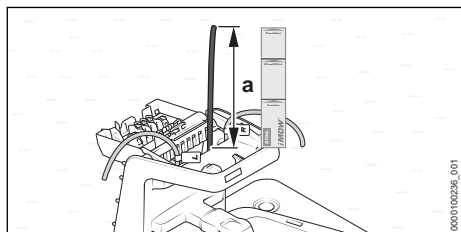
10.1 Pose du fil de guidage

En posant le fil de délimitation, il faut déjà tenir compte de l'emplacement de tous les fils de guidage.

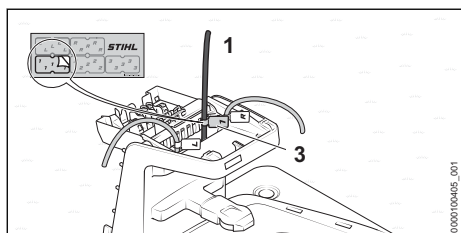
- Tenir compte des consignes générales concernant la pose du fil de guidage, 8.2.



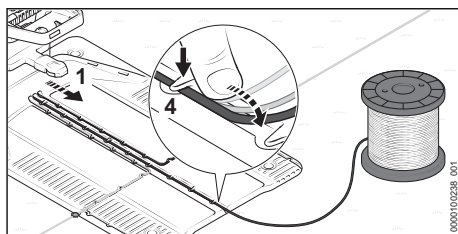
- Introduire l'extrémité du fil de guidage (1) dans le passage central (2) et faire suivre le fil. À l'intérieur de la station de base, pousser le fil de guidage (1) vers le haut.



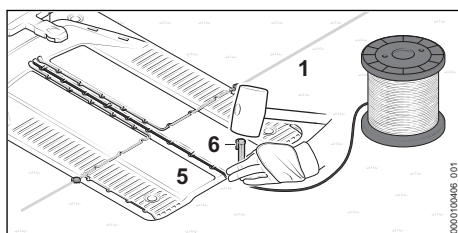
- Faire suivre le fil de guidage (1) jusqu'à ce qu'il dépasse, vers le haut, d'une longueur $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle installation iMOW®).



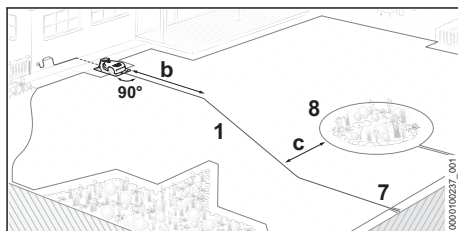
- Repérer l'extrémité du fil de guidage (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (3). Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.



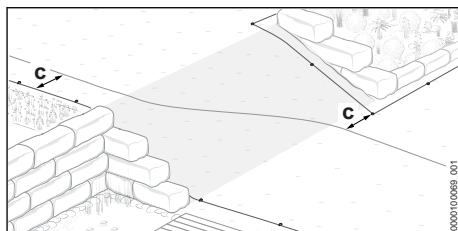
- Poser le fil de guidage (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baionnettes (4).



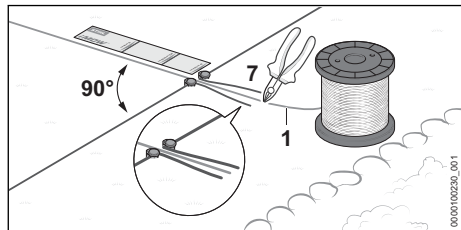
- Fixer le fil de guidage (1) directement au bord de la plaque de base (5) avec un piquet (6).



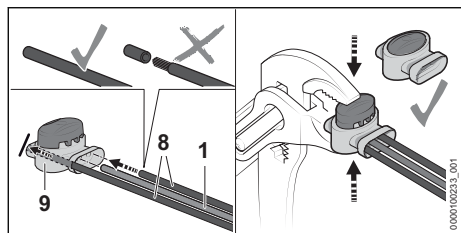
- En partant à angle droit (90°) de la station de base, poser le fil de guidage (1) dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $b = 2$ m.
- Amener le fil de guidage (1) jusqu'à la boucle de fil (7), sur la périphérie de la surface à tondre. La distance par rapport au fil de délimitation (8) périphérique doit atteindre au moins la cote $c = 27,5$ cm.



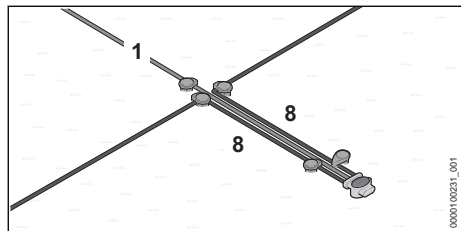
- ▶ À flanc de coteau, poser le fil de guidage en diagonale. La distance par rapport au fil de délimitation doit atteindre au moins la cote $c = 27,5$ cm.



- ▶ Poser le fil de guidage (1) à angle droit (90°) et en ligne droite sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®), vers la boucle de fil (7).
- ▶ Poser le fil de guidage (1) en passant par le centre de la boucle de fil (7).
- ▶ À l'extrémité de la boucle de fil (7), couper le fil de guidage (1) avec une pince coupante de côté et ajuster les extrémités de tous les fils à la même longueur.



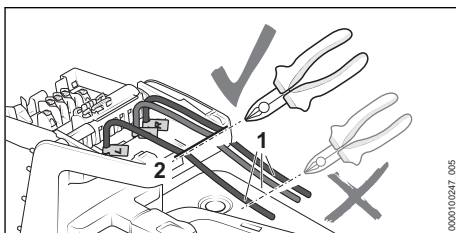
- ▶ Enfiler les extrémités des fils de délimitation (8) et du fil de guidage (1) dans le connecteur de fil (9), jusqu'en butée. Les extrémités des fils ne doivent pas être dénudées.
- ▶ Avec une pince, serrer le connecteur de fil (1) jusqu'en butée.



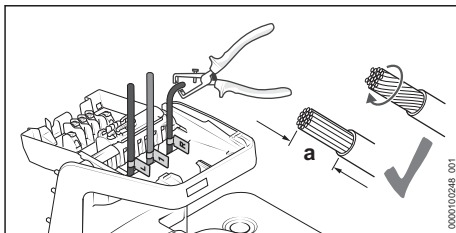
- ▶ Poser les fils de délimitation (8) et le fil de guidage (1) de telle sorte qu'ils soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.
- ▶ Immobiliser les fils avec des piquets supplémentaires.

11 Branchement électrique de la station de base

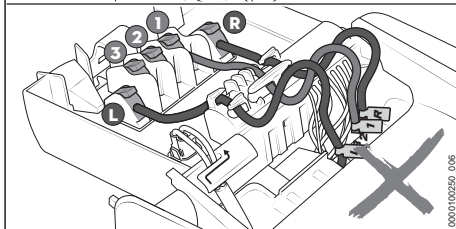
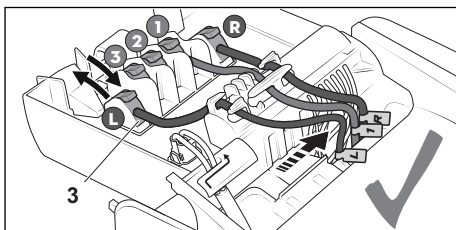
11.1 Branchement du fil de délimitation et du fil de guidage



- ▶ Tendre légèrement les extrémités des fils (1) et les couper au niveau du bord (2) à l'aide d'une pince coupante de côté.

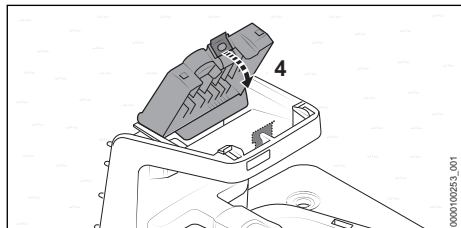


- ▶ Dénuder les extrémités des fils sur une longueur $a = 10$ mm.
- ▶ Torsader les torons de telle sorte qu'aucun fil ne soit écarté.

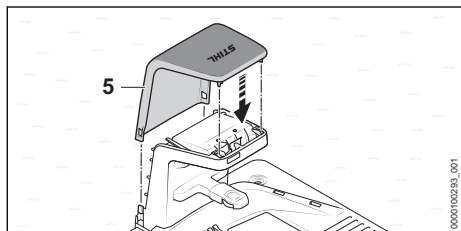


- ▶ Assigner les extrémités de fils préalablement étiquetées aux bornes correspondantes.
- ▶ Actionner le levier (3) de la borne respective vers l'arrière pour l'ouvrir.

- Introduire l'extrémité dénudée du fil dans la borne respective et refermer la borne en rabattant le levier (3) vers l'avant.
- Fixer les fils de délimitation et le fil de guidage dans les supports de câbles, comme montré sur l'illustration, et les pousser vers le côté droit.

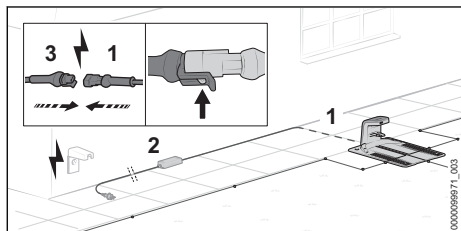


- Rabattre la pièce de recouvrement (4) vers l'avant.
La pièce de recouvrement (4) s'encliquette avec un déclic audible et perceptible au toucher.



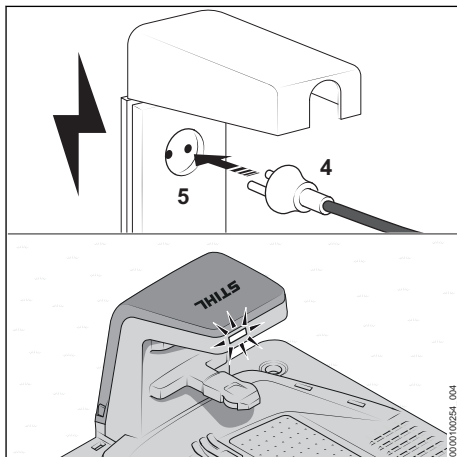
- Monter le capot (5).
Le capot (5) s'encliquette avec un déclic audible.

11.2 Pose du câble de recharge et branchement du bloc d'alimentation secteur



- Poser le câble de recharge (1) jusqu'à l'emplacement du bloc d'alimentation secteur (2).
- Choisir l'emplacement du bloc d'alimentation secteur (2) de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :

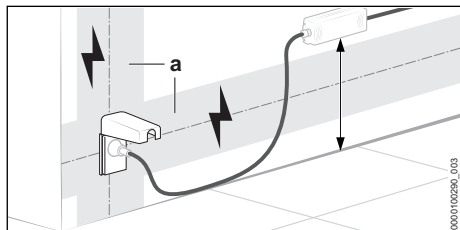
- Le bloc d'alimentation secteur (2) et le cordon d'alimentation électrique se trouvent en dehors de la surface à tondre.
- Une prise de courant adéquate se trouve à portée du bloc d'alimentation secteur (2).
- Le bloc d'alimentation secteur (2) repose sur une surface plane qui n'est pas continuellement mouillée.
- S'il risquerait d'être continuellement exposé à l'humidité, le bloc d'alimentation secteur (2) doit être placé sur un support surélevé par rapport au sol.
- Dans la mesure du possible : l'emplacement est à l'abri des intempéries et à l'ombre.
- Poser le câble de recharge de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le câble de recharge (1) se trouve en dehors de la surface à tondre.
 - Le câble de recharge (1) est posé de telle sorte que personne ne risque de trébucher.
 - Le câble de recharge (1) n'est pas tendu, ni emmêlé.
 - Le câble de recharge (1) est complètement déroulé et ne se trouve pas sous la station d'accueil.
 - Le câble de recharge (1) ne se trouve pas sur une surface continuellement mouillée.
- Raccorder le câble de recharge (1) avec la fiche (3) du bloc d'alimentation secteur (2) en veillant à ce qu'il s'encliquette correctement.



- Brancher la fiche secteur (4) sur une prise de courant (5) installée correctement.
La DEL de la station d'accueil est allumée en vert.

11.3 Fixation du bloc d'alimentation secteur sur un mur

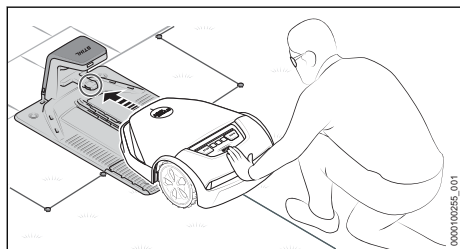
Le bloc d'alimentation secteur peut être fixé sur un mur.



- Monter le bloc d'alimentation secteur de sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - On utilise le matériel de fixation approprié.
 - Le bloc d'alimentation secteur se trouve à l'horizontale.
- Les distances suivantes sont respectées :
- Le bloc d'alimentation secteur se trouve en dehors de la zone (a) d'installations électriques.
 - Une prise de courant adéquate se trouve à portée du bloc d'alimentation secteur.
 - Dans la mesure du possible : l'emplacement est à l'abri des intempéries et à l'ombre.

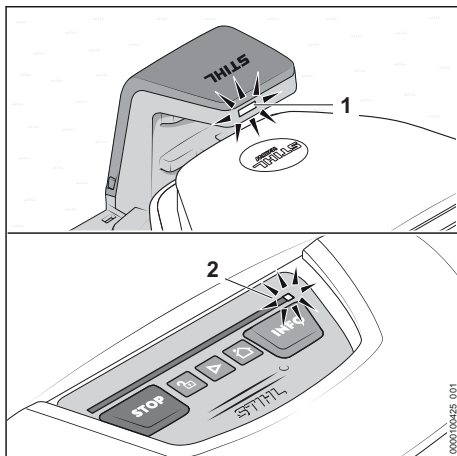
12 Recharge du robot de tonte

12.1 Recharge du robot de tonte



- Pousser le robot de tonte dans la station d'accueil, jusqu'en butée.
Le système du robot de tonte démarre et le robot de tonte est rechargé.

Le temps de recharge dépend de différents facteurs, par ex. de la température de la batterie ou de la température ambiante. Pour obtenir les performances optimales, respecter les plages de températures recommandées,  23.7.

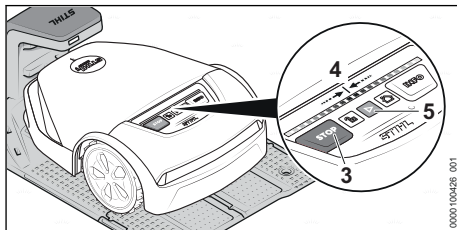


La DEL (1) de la station d'accueil est allumée de couleur blanche. Sur le bandeau lumineux du robot de tonte, une DEL (2) est allumée de couleur blanche.

Après la première recharge, le robot de tonte va dorénavant se recharger automatiquement, dès qu'il retourne à la station d'accueil, à la fin d'un cycle de tonte.

Recharge à haute efficacité énergétique

Pour recharger la batterie du robot de tonte avec la consommation d'énergie la plus faible possible, il est possible d'utiliser la fonction de recharge en désactivant toutes les fonctions auxiliaires du robot de tonte et de la station d'accueil qui ne sont pas indispensables.



- Si les « Fonctions d'accès » sont activées dans l'application « MY iMOW® » : désactiver les « Fonctions d'accès ».

Appuyer successivement sur les touches en effectuant la combinaison suivante :

- Appuyer sur « STOP » (3).
Le robot de tonte est arrêté et verrouillé.

- ▶ Appuyer sur la touche « STOP » (3) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (4) soit entièrement allumé de couleur rouge.
- ▶ Appuyer sur « STOP » (3).
Le bandeau lumineux (4) clignote deux fois. Le verrouillage du robot de tonte est activé.
- ▶ Appuyer sur la touche « STOP » (3) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (4) soit entièrement allumé de couleur rouge et finalement clignote deux fois de couleur rouge.
Le mode « Recharge à haute efficacité énergétique » est activé. La batterie du robot de tonte est rechargée à fond. Toutes les fonctions auxiliaires sont désactivées.

Après la recharge, il faut activer le robot de tonte pour le remettre en état de marche :

- ▶ Appuyer sur la touche « DÉMARRAGE » (5).
Le robot de tonte est en ordre de marche.

13 Protection de l'interface radio Bluetooth®

13.1 Configuration de l'interface radio Bluetooth®

Le robot de tonte émet périodiquement un signal Bluetooth® pour pouvoir se connecter avec un terminal mobile.

Pour que l'on puisse utiliser le robot de tonte, il faut que l'interface radio Bluetooth® soit protégée par un mot de passe, par l'intermédiaire de l'application « MY iMOW® ».

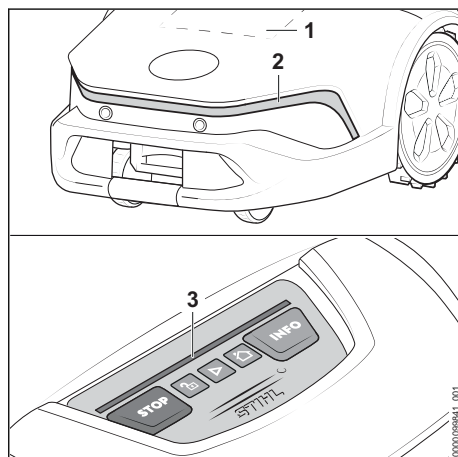
- ▶ Télécharger l'application « MY iMOW® » dans l'App Store de l'appareil mobile et créer un compte.
- ▶ Ajouter le robot de tonte sur ce compte.
- ▶ Suivre les instructions affichées à l'écran et protéger l'interface radio Bluetooth® avec un mot de passe.

Après l'assignation du mot de passe, l'appareil mobile est autorisé à commander et à configurer le robot de tonte.

Un autre appareil mobile ne peut être autorisé que si l'on saisit le mot de passe choisi. L'accès au robot de tonte est ainsi interdit à toute personne non autorisée.

14 Signaux lumineux sur le robot de tonte et la station de base

14.1 Bandeaux lumineux sur le robot de tonte



L'écran matriciel (1) et les bandeaux lumineux (2 et 3) indiquent l'état du robot de tonte et signalent des dérangements.

L'écran matriciel (1) et le bandeau lumineux avant (2) ne sont activés que lors d'un changement d'état et ils restent alors allumés pendant 20 secondes.

Signal lumineux blanc :

- Pas de cycle de tonte actif.

Signal lumineux vert :

- Cycle de tonte actif.
- Le bandeau lumineux arrière (3) montre la progression du cycle de tonte.

Signal lumineux rouge :

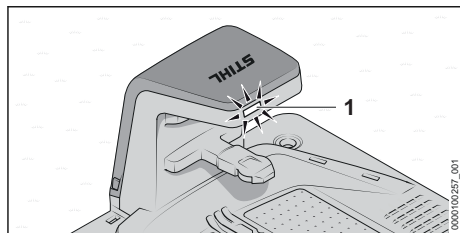
- Verrouillage de l'appareil actif.
- Signal de dérangement.

Signal lumineux bleu - sur le bandeau lumineux arrière (3) :

- Le robot de tonte reçoit une mise à jour du système.

Si l'on a activé « l'animation de l'environnement » à l'aide de l'application « MY iMOW® », le bandeau lumineux avant (2) est continuellement allumé de couleur blanche lorsque le robot de tonte est en mouvement. Lors d'un changement d'état, l'affichage apparaît pendant 20 secondes en fondu enchaîné sur « l'animation de l'environnement ».

14.2 DEL sur la station d'accueil



La DEL (1) indique le statut de la station d'accueil et signale des dérangements.

La DEL (1) est allumée de couleur blanche :

- La station d'accueil est opérationnelle.

La DEL (1) clignote en blanc :

- La recharge du robot de tonte est en cours.
- La DEL (1) émet une lumière pulsée blanche :
- Le robot de tonte se trouve dans la station d'accueil et est en ordre de marche.

La DEL (1) est allumée de couleur verte :

- Le robot de tonte ne se trouve pas dans la station d'accueil et la station d'accueil fonctionne correctement.

La DEL (1) est allumée de couleur rouge :

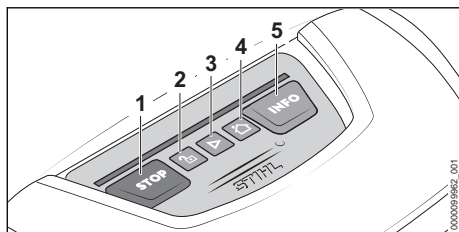
- Il y a un dérangement.

La DEL (1) est allumée de couleur bleue :

- Communication avec le robot de tonte.

15 Commande et réglage du robot de tonte

15.1 Tableau de commande



Les fonctions de base du robot de tonte peuvent être commandées à l'aide des touches (1 à 5).

L'ensemble des fonctions possibles est accessible via l'application « MY iMOW® ».

Démarrage de la tonte

- Appuyer sur « DÉMARRAGE » (3).

Le robot de tonte démarre la tonte et retourne ensuite automatiquement à la station de base.

Arrêt de la tonte et blocage du robot de tonte

- Appuyer sur « STOP » (1).
Cela fait arrêter le robot de tonte et la tondeuse. Le robot de tonte est verrouillé.

Renvoi du robot de tonte à la station de base

- Appuyer sur « MAISON » (4).
Le robot de tonte retourne à la station de base.

Débloqué du robot de tonte

- Appuyer sur « CADENAS » (2).
- Appuyer sur les touches suivant la combinaison affichée.

Demande d'informations

- Appuyer sur « INFO » (5).
Le robot de tonte donne des informations vocales sur son état actuel.

15.2 Application « MY iMOW® »

Pour une utilisation plus commode du robot de tonte, l'application « MY iMOW® » est nécessaire. L'application « MY iMOW® » permet la commande et le paramétrage du robot de tonte.

Le robot de tonte peut être connecté avec un terminal mobile via un réseau sans fil (WLAN/Wi-Fi), via le réseau de téléphonie mobile ou via Bluetooth®. La commande et le paramétrage du robot de tonte sont également possibles à partir d'un PC, avec l'application Web « MY iMOW® ».

Fonctions principales

- Démarrage et arrêt d'un cycle de tonte
- Plan de tonte
 - Établissement de l'horaire de tonte³ (à l'aide d'un assistant ou manuellement).
 - Définition des points de départ (en option)
 - Sélection de zone (en option)
- Réglage de la hauteur de coupe
- Accès aux machines
 - Paramétrage de la zone du domicile
 - Paramétrage de l'alarme
- Activation de l'optimisation des bordures
- Contrôle du signal du fil
- Activation de l'animation de l'environnement
- Activation du rappel « contrôle des lames »

³L'horaire de tonte doit être adapté aux conditions locales et aux conditions météorologiques. Pour éviter de laisser des traces sur la pelouse, il est recommandé de réduire la fréquence de tonte pendant les périodes où l'herbe pousse moins vite. Pour ne pas endommager le gazon, ne pas faire tondre le robot de tonte en cas de gel.

- Accès à distance au robot de tonte via un réseau sans fil (WLAN/Wi-Fi)
- Accès à distance au robot de tonte via une connexion au réseau de téléphonie mobile
- Aide

Informations pour la connexion sur le réseau domestique

Pour une plus grande sécurité, en ce qui concerne la protection des données, il est possible de connecter le robot de tonte iMOW® sur le réseau domestique, en le séparant des appareils personnels. Les routeurs Wi-Fi actuels offrent la possibilité de configurer un réseau supplémentaire séparé, par exemple un réseau Wi-Fi pour appareils IoT ou un réseau Wi-Fi pour invités. Un tel réseau n'a aucune liaison avec des données ou des appareils personnels.

Les connexions Wi-Fi doivent être protégées par un mot de passe. Le mot de passe ne devrait pas être communiqué à d'autres personnes.

La configuration des liaisons Wi-Fi et les fonctionnalités du routeur dépendent du fabricant du routeur.

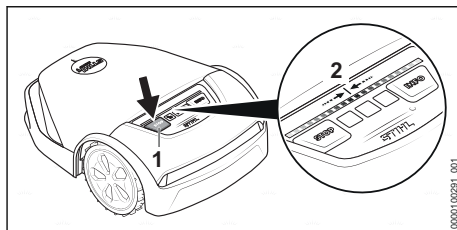
16 Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage

16.1 Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage



AVERTISSEMENT

- Si le robot de tonte n'est pas arrêté et immobilisé à l'aide de son verrouillage, comme décrit dans la présente Notice d'emploi, il risque d'être mis en marche par inadvertance. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - ▶ Avant le transport, le rangement, le nettoyage, la maintenance, la réparation ou en cas de comportement inhabituel, arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



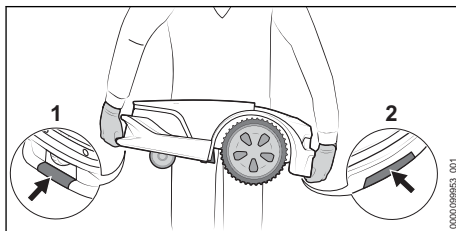
- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
Le robot de tonte est arrêté et verrouillé.
- ▶ Appuyer sur la touche « STOP » (1) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (2) soit entièrement allumé de couleur rouge.
- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
Le bandeau lumineux (2) clignote deux fois.
Le verrouillage du robot de tonte est activé.
On peut ainsi transporter le robot de tonte, le ranger, le nettoyer ou effectuer des travaux de maintenance.

17 Transport

17.1 Transport du robot de tonte

- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.

Transport du robot de tonte à la main



- ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- ▶ Porter le robot de tonte en le tenant par la poignée avant (1) et par la poignée arrière (2).

Transport du robot de tonte dans un véhicule

- ▶ Sécuriser le robot de tonte de telle sorte qu'il ne risque pas de se déplacer ou de se renverser.

17.2 Transport de la batterie

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

- ▶ S'assurer que la batterie se trouve dans l'état impeccable requis pour la sécurité.

- Emballer la batterie de telle sorte qu'elle ne puisse pas se déplacer à l'intérieur de son emballage.
- Assurer l'emballage de telle sorte qu'il ne puisse pas se déplacer.

La batterie est soumise aux exigences applicables au transport de marchandises dangereuses. La batterie est classée dans la catégorie UN 3480 (batteries lithium-ion) et elle a été testée conformément aux prescriptions du « Manuel d'épreuves et de critères », partie III, sous-section 38.3 de l'ONU.

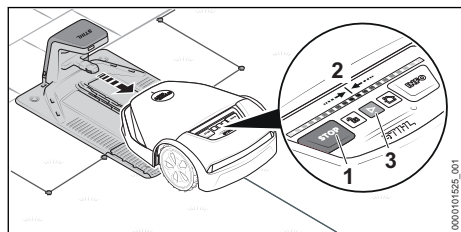
Pour les prescriptions relatives au transport, voir : www.stihl.com/safety-data-sheets.

18 Rangement

18.1 Préparatifs pour le rangement du robot de tonte

STIHL recommande de mettre le robot de tonte en mode « hibernation » avant de longues périodes d'arrêt, par exemple avant l'hiver. Le mode « hibernation » désactive toutes les fonctions additionnelles du robot de tonte qui ne sont pas indispensables, ce qui garantit une moindre décharge de la batterie.

- Si les « Fonctions d'accès » sont activées dans l'application « MY iMOW® » : désactiver les « Fonctions d'accès ».
- Si le niveau de charge du robot de tonte est inférieur à 50 % : recharger le robot de tonte jusqu'à ce que le niveau de charge soit remonté à plus de 50 %.



- Sortir le robot de tonte de la station d'accueil.

Appuyer successivement sur les touches en effectuant la combinaison suivante :

- Appuyer sur « STOP » (1).
Le robot de tonte est arrêté et verrouillé.
- Appuyer sur la touche « STOP » (1) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (2) soit entièrement allumé de couleur rouge.
- Appuyer sur « STOP » (1).

Le bandeau lumineux (2) clignote deux fois.

Le verrouillage du robot de tonte est activé.

- Appuyer sur la touche « STOP » (1) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (2) soit entièrement allumé de couleur rouge et finalement clignote deux fois de couleur rouge.

Le mode « hibernation » est activé. Toutes les fonctions auxiliaires sont désactivées.

Après l'hiver, il faut réactiver le robot de tonte pour le remettre en ordre de marche :

- Placer le robot de tonte sur la surface à tondre.
- Appuyer sur la touche « DÉMARRAGE » (3).
Le mode « hibernation » est désactivé et le robot de tonte est remis en ordre de marche.

18.2 Rangement du robot de tonte

- Ranger le robot de tonte de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le robot de tonte se trouve hors de portée des enfants.
 - Le robot de tonte est propre et sec.
 - Le robot de tonte se trouve dans un local fermé.
 - La batterie du robot de tonte est rechargée.
 - Le robot de tonte rangé n'est pas exposé à des températures inférieures ou supérieures à la plage de températures indiquée, 23.6.
 - Le robot de tonte ne risque pas de se renverser.
 - Le robot de tonte ne risque pas de se déplacer en roulant.
 - Le robot de tonte repose sur ses roues et se trouve à l'horizontale.
 - Aucun objet n'est posé sur le robot de tonte.

Le robot de tonte peut également être rangé sur un support mural. Le support mural est proposé à titre d'accessoire.

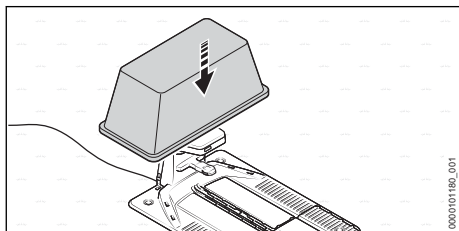
AV/S

- Si le robot de tonte n'est pas rangé comme décrit dans la présente Notice d'emploi, la batterie peut subir une décharge profonde et par conséquent des dommages irréparables.
 - Avant le rangement du robot de tonte, recharger la batterie.

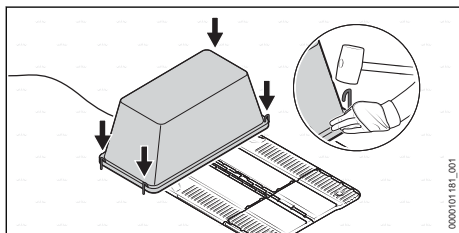
18.3 Rangement de la station d'accueil, du câble de recharge et du bloc d'alimentation secteur

Durant de longues périodes d'arrêt, par exemple en hiver, la station d'accueil, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur peuvent rester sur la surface à tondre.

- ▶ Retirer la fiche secteur du bloc d'alimentation secteur de la prise de courant.
- ▶ Protéger la fiche secteur contre les intempéries.
- ▶ Nettoyer tous les composants.



- ▶ Recouvrir la station d'accueil, par exemple avec un grand seau ou un bac à mortier.



- ▶ Fixer le seau ou le bac à mortier avec des baïonnettes d'ancrage au sol.

Démontage de la station d'accueil, du câble de recharge et du bloc d'alimentation secteur

Si l'on n'est pas possible de recouvrir la station d'accueil, ou si l'on préfère la ranger sur le support mural proposé comme accessoire, on peut aussi démonter la station d'accueil, le câble de recharge et le bloc d'alimentation secteur.

- ▶ Retirer la fiche secteur du bloc d'alimentation secteur de la prise de courant.
- ▶ Nettoyer tous les composants.
- ▶ Débrancher le câble de recharge de la station d'accueil et du bloc d'alimentation secteur et l'enrouler.
- ▶ Démontez le bloc d'alimentation secteur et enrouler le cordon d'alimentation électrique.
- ▶ Débrancher le fil de délimitation et le fil de guidage de la station d'accueil.

- ▶ Graisser les extrémités des fils pour les protéger contre la corrosion et les mettre à l'abri des intempéries
- ▶ Démontez la station d'accueil.

19 Nettoyage

19.1 Nettoyage du robot de tonte

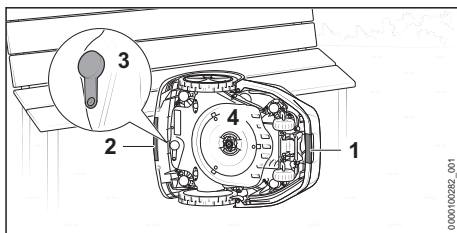


AVERTISSEMENT

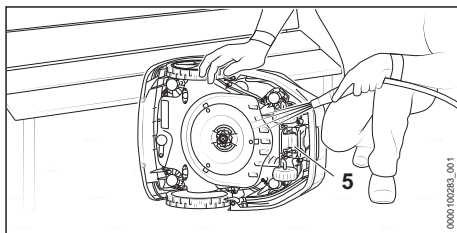
- Les tranchants des lames sont acérés. L'utilisateur risque de se couper.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.

Nettoyer périodiquement le robot de tonte. L'intervalle de nettoyage dépend des conditions d'utilisation et peut également varier en fonction de l'humidité, de la variété et de la croissance du gazon.

- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



- ▶ Saisir le robot de tonte par la poignée avant (1) et par la poignée arrière (2).
- ▶ Coucher le robot de tonte sur le côté et le caler pour qu'il ne risque pas de se renverser.
- ▶ Contrôler si le bouchon (3) de la prise de diagnostic n'est pas endommagé et est bien serré
- ▶ Si le disque de coupe (4) est fortement encrassé : démonter le disque de coupe (4).



- ▶ Détacher les saletés à l'aide d'une baguette en bois ou d'une brosse douce. Au besoin, utiliser un détergent au pH neutre. STIHL recommande le produit STIHL Multiclean.
- ▶ Enlever les saletés non adhérentes à l'aide d'un jet d'eau à faible pression.

- ▶ Nettoyer le dessous du robot de tonte avec un chiffon humide.
- ▶ Nettoyer les lames et le disque de coupe. La liberté de mouvement des lames est une condition indispensable pour un fonctionnement impeccable et un bon rendement de coupe.
- ▶ Nettoyer les contacts de recharge (5) avec un chiffon humide.
- ▶ Nettoyer le capot et le tableau de commande avec un chiffon humide.

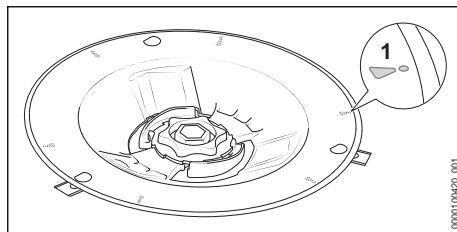
19.2 Nettoyage de la station de base, du bloc d'alimentation secteur, du câble de recharge et des connecteurs

- ▶ Retirer la fiche secteur du bloc d'alimentation secteur de la prise de courant.
- ▶ Nettoyer la station de base, le bloc d'alimentation secteur et le câble de recharge avec un chiffon humide.
 - ▶ Si nécessaire, détacher les saletés incrustées à l'aide d'une brosse douce.
- ▶ Nettoyer les connecteurs avec un chiffon sec non pelucheux.
 - ▶ Si nécessaire, détacher les saletés incrustées à l'aide d'un pinceau.

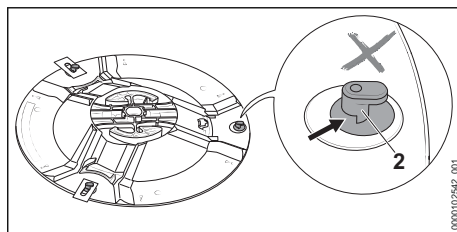
20 Maintenance et remplacement des lames

20.1 Contrôle visuel

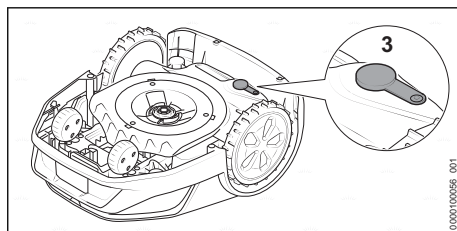
- ▶ Contrôler régulièrement le robot de tonte :
 - Contrôler la propreté des contacts de recharge.
 - Contrôler si le capot et la bordure de protection sont endommagés ou usés.
 - Contrôler la mobilité des roues.
- Contrôler si les lames ne sont pas endommagées, usées ou fissurées et s'assurer qu'elles fonctionnent facilement.
 - Les lames peuvent être normalement utilisées pendant plusieurs semaines. L'horaire de tonte, l'état et la croissance du gazon, ou bien du sable, des branches ou des feuilles mortes qui se trouvent sur la surface à tondre peuvent avoir une forte influence sur la longévité des lames.



- Contrôler si le disque de coupe est endommagé ou usé.
 - Si les marques d'usure limite (1) sont usées et que des trous apparaissent, remplacer la tondeuse.



- Contrôler si les boulons en forme de L (2) sont endommagés ou usés.
 - Si les boulons en forme de L (2) sont usés de plus de la moitié, remplacer la tondeuse.



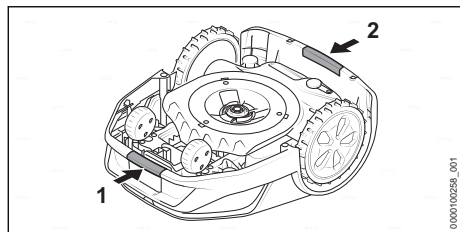
- Contrôler si le bouchon (3) de la prise de diagnostic n'est pas endommagé et est bien serré.

20.2 Remplacement des lames

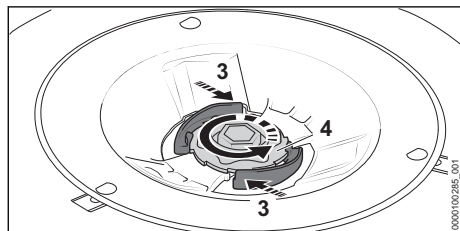


AVERTISSEMENT

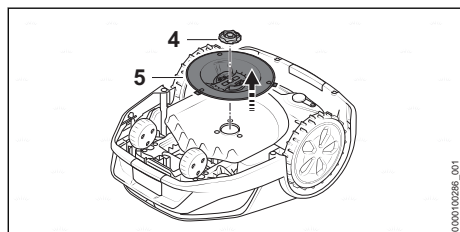
- Les tranchants des lames sont acérés. L'utilisateur risque de se couper.
 - ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.
- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



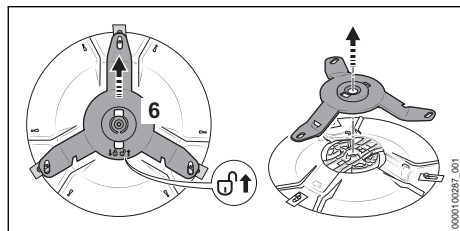
- Saisir le robot de tonte par la poignée avant (1) et par la poignée arrière (2).
- Retourner le robot de tonte.



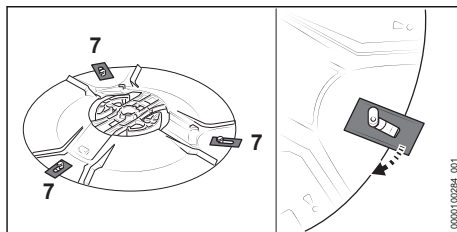
- Enfoncer les leviers (3) et les maintenir enfoncés.
- Tourner l'écrou (4) dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, jusqu'à ce qu'il puisse être enlevé.



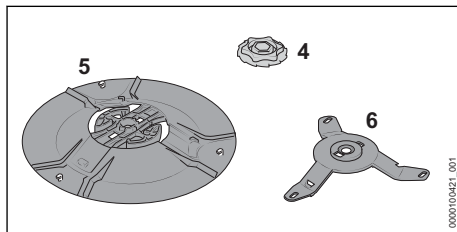
- Enlever l'écrou (4).
- Enlever le disque de coupe (5).



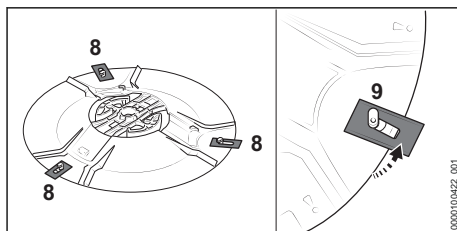
- Pousser le porte-lames (6) dans le sens de la flèche $\rightarrow$.
Le porte-lames (6) est déverrouillé.
- Enlever le porte-lames (6).



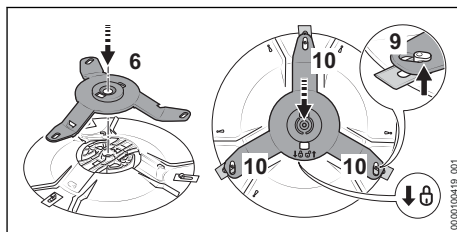
- Décrocher les anciennes lames (7).



- Nettoyer le disque de coupe (5), le porte-lames (6) et l'écrou (4).



- Accrocher des lames (8) neuves. Ne monter qu'une seule lame sur chaque boulon en forme de L (9).
Les lames peuvent être orientées dans n'importe quel sens. Les lames peuvent tourner librement autour du boulon en forme de L.



- Monter le porte-lames (6).
- Pousser le porte-lames (6) dans le sens de la flèche $\rightarrow$ et s'assurer que les trois bras (10) se trouvent en dessous des boulons en forme de L (9).
Le porte-lames (6) est verrouillé.
- Poser le disque de coupe (5) sur le robot de tonte.

- ▶ Visser l'écrou (4) en tournant dans le sens des aiguilles d'une montre.
- ▶ Serrer fermement l'écrou (4) en tournant dans le sens des aiguilles d'une montre.
Les leviers (3) s'encliquettent avec un déclic audible.

21 Réparation

21.1 Réparation du robot de tonte, de la batterie, de la tondeuse, de la station d'accueil et du bloc d'alimentation secteur

L'utilisateur ne peut pas réparer lui-même le robot de tonte, la batterie, la station d'accueil, ni le bloc d'alimentation secteur.

Les lames endommagées ou usées et la tondeuse peuvent être remplacées.

- ▶ Si le robot de tonte, la batterie, la station d'accueil, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique est endommagé : ne pas utiliser le robot de tonte, la batterie, la station d'accueil, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique, mais consulter un revendeur spécialisé STIHL.
- ▶ Si une lame est endommagée ou usée :
 - ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.
 - ▶ Remplacer toutes les lames. Les lames ne peuvent pas être réaffûtées.
- ▶ Si le disque de coupe ou les boulons en forme de L du disque de coupe sont endommagés ou usés :
 - ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.
 - ▶ Remplacer la tondeuse.
- ▶ Si les étiquettes ou pictogrammes sont illisibles ou endommagés : faire remplacer les éti-

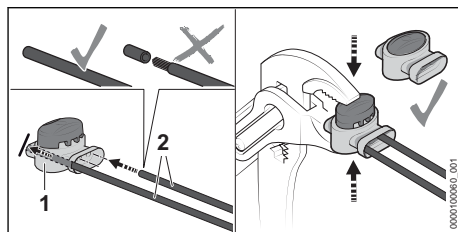
quettes ou pictogrammes par un revendeur spécialisé STIHL.

21.2 Rallonge ou réparation du fil de délimitation ou du fil de guidage

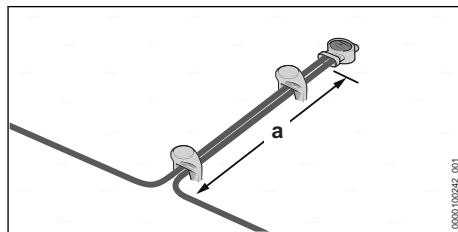
Le fil de délimitation ou le fil de guidage peut être rallongé ou réparé à l'aide de connecteurs de fil.

Les connecteurs de fil sont remplis de gel, ce qui évite l'usure prématurée ou la corrosion des extrémités des fils.

- ▶ S'assurer que la longueur totale des fils de délimitation ne dépasse pas la longueur maximale de 850 m.



- ▶ Introduire les extrémités des fils (2) dans le connecteur de fil (1).
Les extrémités des fils ne doivent pas être dénudées.
- ▶ Avec une pince, serrer le connecteur de fil (1) jusqu'en butée.



- ▶ Sur une longueur d'au moins $a = 5$ cm, poser les fils de délimitation de telle sorte qu'ils soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.

22 Dépannage

22.1 Élimination des dérangements du robot de tonte

La plupart des dérangements sont signalés dans l'application « MY iMOW® » et à l'aide des bandeaux lumineux du robot de tonte et de la station d'accueil qui s'allument en rouge.

Pour le dépannage, procéder comme suit :

- ▶ Suivre les instructions de l'application « MY iMOW® ».
- ou
- ▶ Appuyer sur la touche « INFO » du tableau de commande et suivre les instructions vocales.

Défaut	Bandeaux lumineux sur le robot de tonte et sur la station de base	Cause	Remède
Le robot de tonte s'arrête au cours du trajet de retour vers la station de base.		La batterie est déchargée.	► S'assurer que la longueur du fil de délimitation ne dépasse pas 850 m. ► Optimiser la pose du fil de guidage. ► Poser un fil de guidage supplémentaire sur la surface à tondre. ► Porter le robot de tonte pour le recharger dans la station de base. ► Dans la mesure du possible : si la surface à tondre est en pente, installer la station de base sur la partie inférieure de la pente.
Le robot de tonte ne démarre pas la tonte comme prévu.	Les bandeaux lumineux s'allument en bleu.	Le robot de tonte effectue un redémarrage.	► Attendre que le redémarrage soit terminé. - Le robot de tonte démarre ensuite automatiquement la tonte.
	Les bandeaux lumineux sont allumés en rouge. La DEL de la station de base est allumée de couleur rouge.	Il y a un dérangement au niveau du fil de délimitation ou du fil de guidage.	► S'assurer que le fil de délimitation et le fil de guidage ne sont pas endommagés. ► S'assurer que le fil de délimitation ou le fil de guidage est correctement branché sur la station de base. ► S'assurer que le fil de délimitation et le fil de guidage sont correctement branchés sur les connecteurs de fils. ► Suivre les instructions de l'application « MY iMOW® ».
Le robot de tonte ne se recharge pas.	Les bandeaux lumineux sont allumés en rouge. La DEL de la station de base est allumée de couleur rouge.	Il y a un dérangement dans le robot de tonte, la batterie, le bloc d'alimentation secteur ou la station de base.	► S'assurer que les contacts de recharge de la station d'accueil et du robot de tonte sont propres. ► Suivre les instructions de l'application « MY iMOW® ». ► Si le dérangement persiste : ne pas poursuivre la tentative de recharge du robot de tonte, mais retirer la fiche secteur du cordon d'alimentation électrique de la prise de courant et consulter un revendeur spécialisé STIHL.

23 Caractéristiques techniques

23.1 Robots de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Caractéristiques techniques

- Largeur de coupe : 28 cm
- Hauteur de coupe - réglage électrique : de 20 mm à 60 mm
- Régime du disque de coupe : 2400 tr/min
- Vitesse de tonte
 - iMOW® 5.0 EVO : 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO : 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO : 0,5 m/s
- Dimensions :

- Hauteur : 291 mm
- Largeur : 525 mm
- Longueur : 705 mm
- Poids :
 - iMOW® 5.0 EVO : 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO : 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO : 16 kg
- Classe de protection : III
- Type de protection : IP56
- Surface maximale à tondre :
 - iMOW® 5.0 EVO : 1500 m²
 - iMOW® 6.0 EVO : 3000 m²
 - iMOW® 7.0 EVO : 5000 m²
- Temps d'activité 1000 m² (par semaine)⁴
 - iMOW® 5.0 EVO : 35 h
 - iMOW® 6.0 EVO : 30 h
 - iMOW® 7.0 EVO : 20 h

- Longueur maximale du fil de délimitation : 850 m
- Pente maximale : 45 %

Bluetooth®

- Transmission de données : Bluetooth® 5.1. L'appareil portable doit être compatible avec Bluetooth® Low Energy 5.0 et supporter Generic Access Profile (GAP).
- Bande de fréquences : bande ISM 2,4 GHz
- Puissance d'émission maximale : 1 mW
- Portée du signal : env. 10 m. La puissance du signal dépend des conditions ambiantes et de l'appareil portable. La portée peut fortement varier suivant les conditions ambiantes et le récepteur employé. Dans des locaux fermés et en cas de barrières métalliques (par ex. cloisons, étagères, coffres), la portée peut être nettement réduite.
- Exigences posées au système d'exploitation de l'appareil portable : voir info.myi-mow.stihl.com

Réseau sans fil (WLAN/Wi-Fi)

- Standard du réseau : IEEE 802.11b/g/n
- Bande de fréquences : 2,4 GHz
- Puissance d'émission maximale : 100 mW

Connexion via le réseau de téléphonie mobile

- Format de la carte SIM : eSIM
- Bandes de fréquences
 - LTE-Cat-M1 : B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+ : B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
 - GSM, GPRS, EDGE : 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Puissance d'émission maximale rayonnée : 2 W
- Volume de données transmises, en moyenne, par mois : voir FAQ à l'adresse sup-port.stihl.com

Fiche technique du réseau

Communication avec la plateforme STIHL IoT

- Interface : réseau radio (Wi-Fi), connexion de téléphonie mobile
 - Protocole et port : MQTT via TCP (8883)
- Configuration du réseau
- Interface : réseau radio (Wi-Fi), connexion de téléphonie mobile
 - Protocole et port : DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)

Communication avec l'application

« MY iMOW® »

- Interface : Bluetooth® Low Energy
 - Protocole et port : prioritaire via GATT
- Synchronisation temps
- Interface : réseau radio (Wi-Fi), connexion de téléphonie mobile
 - Protocole et port : NTP via TCP/UDP (123)
- Résolution de noms de domaine et d'adresses
- Interface : réseau radio (Wi-Fi), connexion de téléphonie mobile
 - Protocole et port : DNS via TCP/UDP (53)
- Mise à jour OTA, fixation du statut en ligne du robot de tonte, communication avec la plateforme STIHL IoT
- Interface : réseau radio (Wi-Fi), connexion de téléphonie mobile
 - Protocole et port : HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Données des capteurs

Récepteur de données de position / capteur GNSS

- Données de localisation (longitude, latitude, altitude)

23.2 Lames

- Nombre de lames 3

23.3 Batterie STIHL AAI

La batterie est montée à l'intérieur du robot de tonte et elle ne doit être démontée que par un revendeur spécialisé STIHL.

- Technologie de batterie : lithium-ion
- Tension : 36 V
- Capacité en Ah : voir plaque signalétique
- Capacité énergétique en Wh : voir plaque signalétique
- Poids en kg : voir plaque signalétique

23.4 Station d'accueil et bloc d'alimentation secteur

Station d'accueil

- Classe de protection : III
- Type de protection : IPX5
- Poids : 4,0 kg
- Fil de délimitation et fil de guidage
 - Tension : 42 Vcc
 - Plage de fréquences : de 1,4 kHz à 20 kHz

Bloc d'alimentation secteur

- Différentes versions suivant les marchés :

⁴Dans des conditions idéales (peu d'obstacles, géométrie simple et peu de surfaces en pente dans le jardin, croissance modérée du gazon)

- DM160E-420A
- DM160E-420AS
- DM160K-420A
- DM160S-420A
- DM210E-420A
- DM210E-420AS
- DM210K-420A
- DM210S-420A
- Poids :
 - Version 160 W : 1,6 kg
 - Version 210 W : 2,0 kg
- Tension nominale : voir la plaque signalétique
- Fréquence : voir la plaque signalétique
- Puissance nominale : voir la plaque signalétique
- Intensité du courant de charge : voir la plaque signalétique
- Classe de protection : II
- Type de protection : IP67

23.5 Rallonges

Si l'on utilise une rallonge, suivant la tension et la longueur de cette rallonge, ses fils doivent avoir au moins les sections suivantes :

Si la plaquette signalétique indique une tension nominale de 220 V à 240 V :

- Jusqu'à une longueur de câble de 20 m :
AWG 15 / 1,5 mm²
- Pour une longueur de câble de 20 m à 50 m :
AWG 13 / 2,5 mm²

Si la plaquette signalétique indique une tension nominale de 100 V à 127 V :

- Jusqu'à une longueur de câble de 10 m :
AWG 14 / 2,0 mm²
- Pour une longueur de câble de 10 m à 30 m :
AWG 12 / 3,5 mm²

23.6 Limites de température



AVERTISSEMENT

- La batterie du robot de tonte n'est pas protégée contre toutes les influences de l'environnement. Si la batterie est exposée à certaines influences de l'environnement, la batterie risque de prendre feu ou d'exploser. Des personnes peuvent être grièvement blessées et des dégâts matériels peuvent survenir.
 - Ne pas recharger la batterie à une température inférieure à + 5 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - Ne pas utiliser le robot de tonte à une température inférieure à + 5 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - Ne pas utiliser la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur à une température inférieure à + 5 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - Ne pas ranger le robot de tonte à un endroit où il risquerait d'être exposé à une température inférieure à 0 °C ou supérieure à + 40 °C.
 - Ne pas ranger la station d'accueil et le bloc d'alimentation secteur à un endroit où ils risqueraient d'être exposés à une température inférieure à - 20 °C ou supérieure à + 60 °C.

23.7 Plages de températures recommandées

Pour obtenir les performances optimales de la batterie intégrée dans le robot de tonte, de la station de base et du bloc d'alimentation secteur, respecter les plages de températures suivantes :

- Recharge : de + 5 °C à + 40 °C
- Utilisation : de + 5 °C à + 40 °C
- Rangement du robot de tonte : de + 0 °C à + 40 °C
- Rangement de la station de base et du bloc d'alimentation secteur : de - 20 °C à + 60 °C

Si la batterie est rechargée, utilisée ou rangée à des températures supérieures ou inférieures aux plages de températures recommandées, cela peut réduire ses performances.

23.8 Niveaux sonores

La valeur K pour le niveau de puissance acoustique est de 2 dB(A).

- Niveau de puissance acoustique mesuré selon 2000/14 CE : 59 dB(A).
- Niveau de puissance acoustique garanti suivant 2000/14 CE : 61 dB(A).

23.9 REACH

REACH (enRegistrement, Evaluation et Autorisation des substances Chimiques) est le nom d'un règlement CE qui couvre le contrôle de la fabrication, de l'importation, de la mise sur le marché et de l'utilisation des substances chimiques.

Pour obtenir de plus amples informations sur le respect du règlement REACH, voir www.stihl.com/reach.

24 Pièces de rechange et accessoires

24.1 Pièces de rechange et accessoires

STIHL Ces symboles identifient les pièces de rechange d'origine STIHL et les accessoires d'origine STIHL.

STIHL recommande d'utiliser des pièces de rechange d'origine STIHL et des accessoires d'origine STIHL.

Bien que STIHL observe continuellement les marchés, ses services ne peuvent pas évaluer la fiabilité, la sécurité, ni les aptitudes de pièces de rechange et d'accessoires d'autres fabricants et c'est pourquoi STIHL se dégage de toute responsabilité quant à leur utilisation.

Pour obtenir des pièces de rechange d'origine STIHL et des accessoires d'origine STIHL, s'adresser à un revendeur spécialisé STIHL.

25 Mise hors service et mise au rebut

25.1 Mise hors service du robot de tonte

Avec le compte personnel STIHL, le robot de tonte est connecté à des terminaux mobiles et des réseaux Wi-Fi privés. Pour des questions de sécurité, il convient de supprimer toutes les connexions et d'effacer toutes les données personnelles avant de mettre le robot de tonte au rebut, de le vendre ou de le prêter à quelqu'un.

- ▶ Restaurer les réglages usine du robot de tonte à l'aide de l'application « MY iMOW® ».
Les mots de passe et les appareils connectés sont alors effacés.
- ▶ Supprimer le robot de tonte du compte utilisateur à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

25.2 Mis au rebut du robot de tonte

Pour obtenir de plus amples informations concernant la mise au rebut, consulter les services publics locaux ou un revendeur spécialisé STIHL.

Si l'on ne respecte pas la réglementation pour la mise au rebut, cela risque de nuire à la santé et à l'environnement.

Le robot de tonte renferme une batterie intégrée qui doit être éliminée séparément.

- ▶ Faire éliminer le robot de tonte par un revendeur spécialisé STIHL.

Le revendeur spécialisé STIHL élimine alors séparément la batterie et le robot de tonte.

- ▶ Remettre les produits STIHL, y compris l'emballage, à une station de collecte et de recyclage, conformément aux prescriptions locales.

- ▶ Ne pas les jeter avec les ordures ménagères.

26 Déclaration de conformité UE

26.1 Robots de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

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

Allemagne

déclare, sous sa seule responsabilité, que le produit suivant :

- Genre de produit : robot de tonte
- Marque de fabrique : STIHL
- Type : iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Identification de série : IA01

avec

- Genre de produit : station d'accueil
- Marque de fabrique : STIHL
- Type : station d'accueil
- Identification de série : IA01

est conforme à toutes les prescriptions applicables des directives 2006/42/CE, 2011/65/UE, 2006/66/CE, 2014/53/UE et a été développé et fabriqué conformément à la version des normes suivantes respectivement valable à la date de fabrication : EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07),

ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11),
ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03),
ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04),
ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09),
ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09),
ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07),
ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01),
ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

L'organisme notifié concerné : VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, N° 0366, a vérifié la conformité selon l'annexe III, module B de la directive 2014/53/UE et a délivré l'attestation d'examen CE de type suivante : 40055521.

Conservation des documents techniques :
ANDREAS STIHL AG & Co. KG Produktzulassung.

L'année de fabrication, le pays de fabrication et le numéro de machine sont indiqués sur le robot de tonte.

Waiblingen, le 16/02/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

P.O. 

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

27 Déclaration de conformité UKCA

27.1 Robots de tonte STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

**UK
CA**

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

Allemagne

déclare, sous sa seule responsabilité, que le produit suivant :

- Genre de produit : robot de tonte
- Marque de fabrique : STIHL
- Type : iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- Identification de série : IA01

avec

- Genre de produit : station d'accueil
- Marque de fabrique : STIHL
- Type : station d'accueil

0458-012-7501-A

– Identification de série : IA01

est conforme à toutes les prescriptions applicables des règlements UK The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 et a été développé et fabriqué conformément à la version des normes suivantes respectivement valable à la date de fabrication :
EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

La période de mise à jour sur le plan sécurité est de 24 mois.

Les documents techniques sont conservés par
ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

L'année de fabrication, le pays de fabrication et le numéro de machine sont indiqués sur le robot de tonte.

Waiblingen, le 29/04/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

P.O. 

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

28 Adresses

Direction générale STIHL

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

Sociétés de distribution STIHL

ALLEMAGNE

STIHL Vertriebszentrale AG & Co. KG
Robert-Bosch-Straße 13

64807 Dieburg
Telefon: +49 6071 3055358

AUTRICHE

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

SUISSE

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

STIHL revendeurs

www.stihl.com

FRANCE

www.stihl.fr/fr/revendeurs

29 Logiciel open source

29.1 Logiciel open source

Ce produit contient des logiciels open source protégés par des droits d'auteur et publiés par leurs auteurs respectifs sous certaines conditions de licence, telles que la « GNU General Public License » (GPL), la « GNU Lesser General Public License » (LGPL), la « Apache License » ou des licences similaires. Si des indications de droits d'auteur, des conditions d'utilisation ou des conditions de licence sont contenues dans la présente Notice d'emploi et contredisent une licence open source applicable, elles ne s'appliquent pas. L'utilisation et la diffusion du logiciel open source contenu sont exclusivement soumises à la licence open source respective. Dans la mesure où la licence applicable vous donne le droit d'obtenir le code source de ce logiciel et/ou d'autres données supplémentaires, vous pouvez l'obtenir de notre part pendant une période de trois ans à compter de notre dernière livraison du produit et, si les conditions de la licence l'exigent, aussi longtemps que nous fournissons une assistance client pour le produit. Pour obtenir le code source correspondant complet, vous pouvez envoyer votre demande à l'adresse suivante en indiquant le nom du produit, le numéro de série et la version du logiciel concerné : ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Nous nous réservons le droit de vous facturer le coût du support de données ainsi que les frais d'envoi. Vous

trouverez de plus amples informations sur le site Internet suivant : opensource.stihl.com

Indice	
1	Premessa..... 100
2	Informazioni sulle presenti Istruzioni d'uso..... 101
3	Sommario..... 101
4	Avvertenze di sicurezza..... 104
5	Descrizione del funzionamento..... 113
6	Preparazione della superficie di falciatura e del robot rasaerba..... 114
7	Installazione della docking station..... 115
8	Posa del filo perimetrale..... 121
9	Completamento della posa del filo perimetrale..... 129
10	Posa del filo guida..... 131
11	Collegamento elettrico della docking station..... 133
12	Carica del robot rasaerba..... 135
13	Collegamento dell'interfaccia Bluetooth®..... 135
14	Sequenze luminose sul robot rasaerba e sulla docking station..... 136
15	Uso e regolazione del robot rasaerba..... 136
16	Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio..... 137
17	Trasporto..... 138
18	Conservazione..... 138
19	Pulizia..... 140
20	Manutenzione e sostituzione delle lame..... 140
21	Riparazione..... 142
22	Eliminazione dei guasti..... 143
23	Dati tecnici..... 144
24	Ricambi e accessori..... 146
25	Messa fuori servizio e smaltimento..... 146
26	Dichiarazione di conformità UE..... 146
27	Dichiarazione di conformità UKCA..... 147
28	Indirizzi..... 147
29	Software Open Source..... 148

1 Premessa

Gentile cliente,

congratulazioni per aver scelto STIHL. Progettiamo e fabbrichiamo prodotti della massima qualità secondo le esigenze della nostra clientela. I nostri prodotti risultano altamente affidabili anche in caso di sollecitazioni estreme.

STIHL offre la massima qualità anche nell'assistenza. I nostri rivenditori garantiscono consulenza e istruzioni competenti e un'assistenza tecnica completa.

Traduzione delle istruzioni per l'uso originali
0000010372_010_1

Stampato su carta riciclabile.
La carta è riciclabile.

© ANDREAS STIHL AG & Co. KG 2025
0458-012-7501-A_VA7_A25.

STIHL dichiara espressamente di adottare un atteggiamento sostenibile e responsabile nei confronti della natura. Le istruzioni per l'uso La aiuteranno a utilizzare il Suo prodotto STIHL in modo sicuro ed ecologico a lungo.

La ringraziamo per la fiducia e Le auguriamo buon lavoro con il Suo prodotto STIHL.



Dr. Nikolas Stihl

IMPORTANTE! LEGGERE PRIMA DELL'USO E CONSERVARE.

2 Informazioni sulle presenti Istruzioni d'uso

2.1 Documenti di riferimento

Si applicano le norme per la sicurezza locali.

- Oltre alle presenti istruzioni d'uso, leggere, comprendere e conservare i seguenti documenti:
 - Informazioni sulla sicurezza per le batterie e i prodotti con batterie STIHL: www.stihl.com/safety-data-sheets

Ulteriori informazioni sul robot rasaerba STIHL, sugli accessori compatibili e sulle FAQ sono disponibili agli indirizzi support.stihl.com, info.myimow.stihl.com o presso un rivenditore STIHL.

Il marchio e i loghi Bluetooth® sono marchi commerciali registrati di proprietà di Bluetooth SIG, Inc. Qualunque utilizzo di questi loghi/loghi da parte di STIHL avviene tramite concessione di licenza.

Il robot rasaerba è dotato di un'interfaccia Bluetooth®, di un'interfaccia di rete wireless e di un'interfaccia radiomobile. Rispettare le restrizioni locali sul funzionamento (ad esempio sugli aerei o negli ospedali).

2.2 Contrassegno delle avvertenze nel testo



PERICOLO

- L'avvertenza si riferisce a pericoli che comportano gravi lesioni o la morte.
 - Le misure indicate possono consentire di evitare gravi lesioni o la morte.



AVVERTENZA

- L'avvertenza rimanda a rischi che **possono** provocare gravi lesioni o la morte.
 - Le misure indicate possono consentire di evitare gravi lesioni o la morte.

AVVISO

- L'avvertenza si riferisce a pericoli che possono provocare danni materiali.
 - Le misure menzionate possono evitare danni materiali.

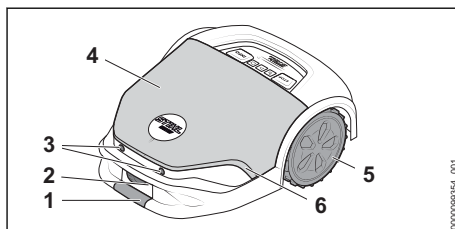
2.3 Simboli nel testo



Questo simbolo rimanda ad un capitolo nelle Istruzioni per l'uso.

3 Sommario

3.1 Robot rasaerba



1 Punto di presa anteriore

Afferrando contemporaneamente i punti di presa anteriore e posteriore, è possibile sollevare e trasportare il robot rasaerba.

2 Contatti di carica

I contatti di carica collegano il robot rasaerba alla docking station.

3 Sensori a ultrasuoni

I sensori a ultrasuoni rilevano gli ostacoli.

4 Cappottatura

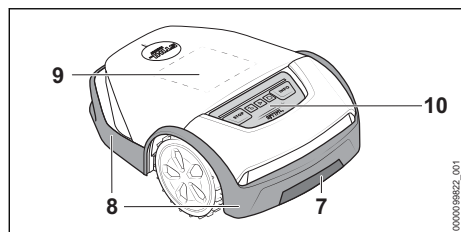
La cappottatura è fissata con supporti elastici e, tramite un sensore antiurto, vengono rilevati ostacoli sulla superficie di falciatura.

5 Ruote motrici

Le ruote motrici fanno muovere il robot rasaerba.

6 Barra luminosa

La barra luminosa indica lo stato del robot rasaerba.



7 Punto di presa posteriore

Afferrando contemporaneamente i punti di presa anteriore e posteriore, è possibile sollevare e trasportare il robot rasaerba.

8 Listello di protezione

Il listello di protezione protegge l'utente da oggetti proiettati ad alta velocità e dal contatto con le lame.

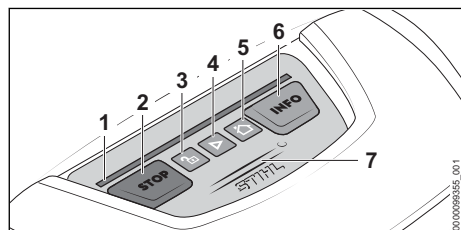
9 Display a matrice

Il display a matrice indica lo stato del robot rasaerba.

10 Quadro di comando

Il quadro di comando contiene i pulsanti e il sensore pioggia.

3.2 Quadro di comando



1 Barra luminosa

La barra luminosa indica lo stato del robot rasaerba e segnala la combinazione di tasti da premere per eseguire una determinata azione.

2 Pulsante "STOP"

Il pulsante arresta il robot rasaerba e il gruppo di falciatura. Il pulsante serve anche per attivare il blocco dell'apparecchio.

3 Pulsante "LUCCHETTO"

Il pulsante sblocca il robot rasaerba se premuto insieme una combinazione di tasti indicata.

4 Pulsante "START"

Il pulsante avvia il taglio.

5 Pulsante "HOME"

Il pulsante fa tornare il robot rasaerba alla docking station, oppure interrompe l'operazione di taglio in corso, se il robot si trova presso la docking station.

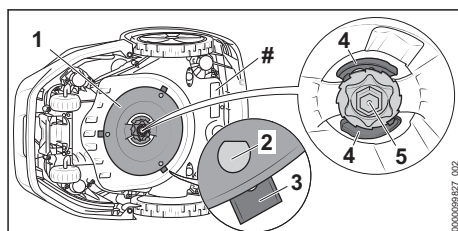
6 Pulsante "INFO"

Il pulsante attiva la riproduzione audio di informazioni sullo stato corrente del robot rasaerba.

7 Sensore pioggia

Il sensore pioggia reagisce all'umidità. A seconda dell'impostazione, il robot rasaerba è in grado di tenere conto delle condizioni meteo nel proprio schema di taglio.

3.3 Gruppo di falciatura



1 Disco portalamme

Il disco portalamme serve per fissare le lame.

2 Perna a L

I perni a L servono per agganciare le lame.

3 Lama

Le lame falciano l'erba.

4 Leva

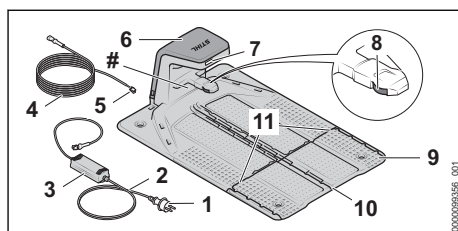
Le leve bloccano il dado.

5 Dado

Il dado fissa il disco portalamme.

Targhetta dati prestazioni con numero di matricola

3.4 Docking station e alimentatore



1 Spina di rete

La spina di rete unisce il cavo di collegamento ad una presa.

2 Cavo di collegamento

Il cavo di collegamento collega l'alimentatore alla spina di rete.

3 Alimentatore

L'alimentatore fornisce energia elettrica alla docking station.

4 Cavo di carica

Il cavo di carica collega l'alimentatore alla docking station.

5 Spina

La spina collega il cavo di carica alla docking station.

6 Cappottatura

La cappottatura copre la docking station e protegge i componenti elettronici interni.

7 LED

Il LED indica lo stato della docking station.

8 Contatti di carica

I contatti di carica collegano la docking station al robot rasaerba.

9 Piastra di base

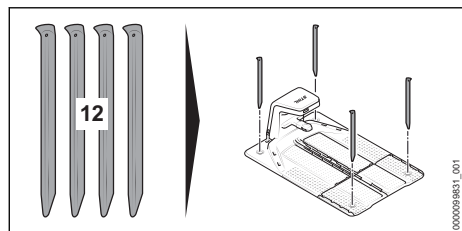
La piastra di base è la parte su cui poggia la docking station.

10 Canalina

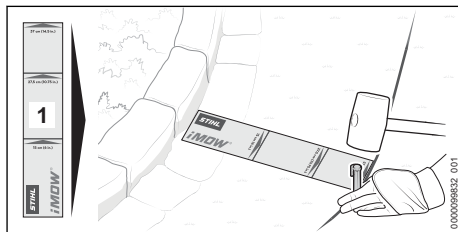
Nella canalina centrale viene posato il filo guida.

11 Canalina

Nelle canaline esterne viene posato il filo perimetrale.

Targhetta dati tecnici con numero di matricola**12 Picchetti**

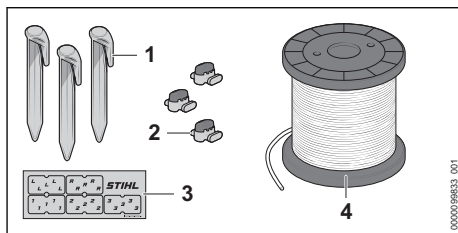
I quattro picchetti fissano la docking station al suolo.

3.5 iMOW® Ruler e kit di installazione**iMOW® Ruler****1 iMOW® Ruler**

Il Ruler facilita la posa del filo e serve per mantenere la distanza corretta.

Kit di installazione

Per la messa in funzione del robot rasaerba è necessario un kit di installazione non fornito in dotazione. I kit di installazione adatti alle diverse dimensioni dei giardini sono disponibili come accessori.

**1 Chiodi di fissaggio**

I chiodi di fissaggio servono per fissare il filo perimetrale e il filo guida al terreno.

2 Connettore per fili

Il connettore collega le estremità del filo.

3 Segnafilo

I segnafilo servono per contrassegnare le estremità del filo all'interno della docking station. Facilitano l'abbinamento delle estremità del filo durante il collegamento ai morsetti.

4 Bobina di filo

La bobina di filo è necessaria per posare il filo perimetrale e il filo guida.

3.6 Simboli

I simboli possono trovarsi sul robot rasaerba, sulla docking station, sull'alimentatore o sulla batteria integrata e hanno i seguenti significati:



Questo simbolo indica il diametro del disco portalamo.

 Questo simbolo indica la direzione per sbloccare il supporto in caso di sostituzione delle lame.

 Questo simbolo indica la direzione per bloccare il supporto in caso di sostituzione delle lame.

 Classe di protezione 2, con doppio isolamento.

 Non smaltire il prodotto con i rifiuti domestici.

 L'indicazione accanto al simbolo si riferisce al contenuto energetico della batteria secondo le specifiche del fabbricante delle celle. Il contenuto di energia disponibile nell'applicazione è inferiore.

 1 LED si accende in rosso. La batteria è troppo calda o troppo fredda.

 4 LED con luce rossa lampeggiante. È presente un guasto alla batteria.

4 Avvertenze di sicurezza

4.1 Simboli di avvertimento

I simboli di avvertimento sul robot rasaerba, sulla docking station, sull'alimentatore o sulla batteria integrata hanno i seguenti significati:

 Rispettare le avvertenze di sicurezza e le rispettive misure.

 Leggere le istruzioni d'uso, comprenderle e conservarle.



 Rispettare le avvertenze e le misure di sicurezza relative all'eventuale proiezione di oggetti.

 Osservare la distanza di sicurezza.

 Non toccare il disco portalamme con le lame in rotazione.

 Non salire né stare in piedi sul robot rasaerba.

 Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio durante il trasporto, la conservazione, la pulizia, la manutenzione, la riparazione o in caso

di cambiamenti di funzionamento o comportamento insolito.

Tenere i bambini lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



Tenere gli animali lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



Non immergere la batteria in liquidi.



Proteggere la batteria da calore e fiamme.

4.2 Uso conforme

Il robot rasaerba

STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO serve per tagliare e pacciamare l'erba.

La docking station STIHL e l'alimentatore DM160X-420X o DM210X-420X fornito in dotazione servono per caricare il robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO.

Il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore possono essere utilizzati sotto la pioggia.

Il robot rasaerba è alimentato da una batteria STIHL AAI. La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

Il robot rasaerba può essere configurato e comandato dall'app "MY iMOW®".

⚠ AVVERTENZA

- Docking station, alimentatori e batterie non approvati da STIHL per il robot rasaerba possono provocare incendi ed esplosioni. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - Utilizzare il robot rasaerba con la batteria STIHL AAI integrata.
 - Caricare il robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO con la docking station STIHL e un alimentatore STIHL DM160X-420X o DM210X-420X.
- Se il robot rasaerba, la batteria, la docking station o l'alimentatore sono utilizzati in modo non conforme, sussiste il rischio di lesioni gravi o morte di persone e di danni materiali.

- Usare il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.

4.3 Requisiti per l'utente

⚠ AVVERTENZA

- Gli utenti che non abbiano ricevuto istruzioni potrebbero non essere in grado di riconoscere o valutare i rischi del robot rasaerba, della docking station e dell'alimentatore. L'utente o altre persone rischiano gravi lesioni o la morte.



- Leggere le istruzioni d'uso, comprenderle e conservarle.

- Se il robot rasaerba, la docking station o l'alimentatore vengono ceduti ad altre persone, consegnare a corredo anche le istruzioni d'uso.
- Assicurarsi che l'utente soddisfi i seguenti requisiti:
 - L'utente è riposato.
 - L'utente deve avere le capacità fisiche, sensoriali e psichiche tali da poter controllare il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore e quindi da poter lavorare. Se le capacità fisiche, sensoriali o psichiche dell'utente sono limitate, gli è consentito utilizzare il robot rasaerba esclusivamente sotto la supervisione o la guida di una persona responsabile. Questo comprende anche tutti i lavori con e al robot rasaerba, alla docking station, all'alimentatore, al cavo di carica al filo guida e al filo perimetrale.
 - L'utente è in grado di riconoscere e valutare i rischi del robot rasaerba, della docking station e dell'alimentatore.
 - L'utente è maggiorenne oppure sta seguendo un corso di formazione professionale sotto supervisione secondo le norme nazionali.
 - L'utente ha ricevuto istruzioni da un rivenditore STIHL o da un'altra persona esperta prima di usare la prima volta il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore.
 - L'utente non è sotto l'effetto di alcol, farmaci o droghe.
 - Durante le operazioni di installazione, uso, pulizia, manutenzione e trasporto del robot rasaerba mantenere l'equilibrio, assumere una posizione sicura e non correre.

- I termini "uso", "utilizzo" e "impiego" comprendono tutti i lavori al robot rasaerba, alla docking station, all'alimentatore, al cavo di carica, al filo guida e al filo perimetrale, nonché a tutti gli accessori iMOW®.

- In caso di dubbi, rivolgersi a un rivenditore STIHL.

4.4 Abbigliamento ed equipaggiamento

⚠ AVVERTENZA

- Durante la posa del filo perimetrale o del filo guida e il fissaggio della docking station, l'interramento dei chiodi di fissaggio o dei picchetti può provocare la proiezione di oggetti ad alta velocità. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - Indossare occhiali di protezione aderenti. Gli occhiali di protezione adeguati sono sottoposti a verifiche ai sensi della norma EN 166 o delle disposizioni nazionali e sono reperibili in commercio con l'apposito contrassegno.
 - Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
- Durante la falciatura potrebbero essere scagliati oggetti ad alta velocità. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - Se si accede alla superficie di falciatura durante il taglio:
 - Indossare pantaloni lunghi in materiale resistente.
 - Indossare calzature chiuse e resistenti con suola antiscivolo.
- Indumenti non adatti potrebbero rimanere impigliati nel legno, nella sterpaglia e nel robot rasaerba. Se l'utente non indossa indumenti adatti, potrebbe subire gravi lesioni personali.
 - Indossare indumenti aderenti.
 - Togliersi scarpe o gioielli.
- Durante la pulizia, la manutenzione o il trasporto l'utente potrebbe venire a contatto con le lame. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
- Se l'utente indossa calzature non adatte potrebbe scivolare. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - Se si accede alla superficie di falciatura durante il taglio: indossare calzature chiuse e resistenti con suola antiscivolo.

4.5 Zona di lavoro e area circostante

4.5.1 Robot rasaerba e superficie di falciatura

⚠ AVVERTENZA

- Le persone estranee, i bambini e gli animali potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli del robot rasaerba e degli oggetti proiettati ad alta velocità. Questo potrebbe causare lesioni personali gravi e danni materiali.



- ▶ Tenere le persone estranee, i bambini e gli animali lontani dalla superficie di falciatura durante il taglio.

- ▶ Se il robot rasaerba viene utilizzato su superfici aperte al pubblico, sbarrare l'accesso alla superficie di falciatura e apporre cartelli con l'avvertimento "Attenzione! Rasaerba automatico! Tenere lontani bambini e animali e sorvegliarli!". Rispettare le norme locali.
- ▶ Sincerarsi che i bambini non possano giocare con il robot rasaerba.
- ▶ Definire la superficie di falciatura utilizzando il filo perimetrale, come descritto nelle presenti istruzioni d'uso. Usare il filo perimetrale per separare dalla superficie di falciatura le superfici designate sulle quali il robot rasaerba non deve portarsi o che non deve falciare.
- ▶ Non utilizzare il robot rasaerba su superfici ricoperte di ghiaia o pietrisco.
- Le persone possono inciampare sul filo perimetrale, sul filo guida o sui chiodi di fissaggio. Questo può causare lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Posare il filo perimetrale e il filo guida piatti sul terreno oppure dentro il terreno utilizzando un'apposita macchina posatrice.
 - ▶ Conficcare i picchetti completamente nel terreno.
- Se si lavora con un'attrezzatura o un utensile da giardinaggio nella superficie di falciatura, l'utensile può urtare il filo perimetrale, il filo guida o i chiodi di fissaggio e danneggiarli. Oggetti potrebbero essere scagliati ad alta velocità. Questo può causare lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Non lavorare con un'attrezzatura o un utensile da giardinaggio nella zona del filo perimetrale o del filo guida.
- I componenti elettrici del robot rasaerba possono generare scintille. Le scintille possono

provocare incendi o esplosioni in un ambiente facilmente infiammabile o esplosivo. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.

- ▶ Non usare il robot rasaerba in ambienti facilmente infiammabili o esplosivi.
- In seguito a eventi atmosferici avversi, il robot rasaerba potrebbe rimanere danneggiato o sulla superficie di falciatura potrebbero essere presenti oggetti. Il robot rasaerba potrebbe trovarsi in condizioni non sicure e oggetti potrebbero essere scagliati via durante il taglio. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
- ▶ Dopo eventi atmosferici avversi, verificare che il robot rasaerba sia in condizioni di sicurezza.
- ▶ Controllare le condizioni della superficie di falciatura e rimuovere gli oggetti eventualmente presenti.

4.5.2 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

⚠ AVVERTENZA

- Le persone non autorizzate, i bambini e gli animali potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dalla batteria. Sussiste il rischio di ferire gravemente persone estranee, bambini e animali.
 - ▶ Tenere lontane le persone estranee, i bambini e gli animali.
 - ▶ Non lasciare la batteria incustodita.
 - ▶ Sincerarsi che i bambini non possano giocare con la batteria.
- La batteria non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a determinate condizioni ambientali, può incendiarsi, esplodere o essere danneggiata irrimediabilmente. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Proteggere la batteria da calore e fiamme.
 - ▶ Non gettare la batteria nel fuoco.
 - ▶ Non caricare, usare e conservare la batteria al di fuori dei limiti di temperatura specificati, 23.6.
 - ▶ Non immergere la batteria in liquidi.



- ▶ Non esporre la batteria alle microonde.
- ▶ Proteggere la batteria da sostanze chimiche e sali.

4.5.3 Docking station e alimentatore

▲ AVVERTENZA

- Le persone non autorizzate, i bambini e gli animali potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dalla docking station e dall'alimentatore. Sussiste il rischio di gravi lesioni o morte per le persone non autorizzate, i bambini e gli animali.
 - ▶ Tenere lontane le persone non autorizzate, i bambini e gli animali.
 - ▶ Sincerarsi che i bambini non possano giocare con la docking station o con l'alimentatore.
- La docking station e l'alimentatore non sono protetti da tutti gli agenti atmosferici. Se la docking station e l'alimentatore vengono esposti a determinati agenti atmosferici, possono incendiarsi o esplodere. Le persone potrebbero rimanere gravemente ferite e potrebbero verificarsi danni materiali.
 - ▶ Non utilizzare la docking station e l'alimentatore in ambienti facilmente infiammabili o esplosivi.
 - ▶ Rispettare l'intervallo di temperatura consigliato per l'uso e la conservazione della docking station e dell'alimentatore,  23.6.
 - ▶ Scollegare l'alimentatore dalla rete elettrica prima di eventi atmosferici o in caso di rischio di fulmini.
 - ▶ Dopo eventi atmosferici avversi, verificare che la docking station e l'alimentatore siano in condizioni di sicurezza.
- Le persone potrebbero inciampare sulla docking station, sul cavo di carica, sull'alimentatore o sul cavo di collegamento. Questo può causare lesioni personali e danneggiare la docking station, il cavo di carica, l'alimentatore o il cavo di collegamento.
 - ▶ Installare la docking station e l'alimentatore in una posizione ben visibile.
 - ▶ Posare il cavo di collegamento e il cavo di carica piatti sul pavimento.
- In caso di irraggiamento solare diretto, l'alloggiamento dell'alimentatore può diventare molto caldo. L'utilizzatore può scottarsi.
 - ▶ Non toccare l'alimentatore caldo.



4.6 Condizioni di sicurezza

4.6.1 Robot rasaerba

Il robot rasaerba si può considerare in condizioni di sicurezza quando sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- Il robot rasaerba non è danneggiato.
- Gli elementi di comando funzionano e non hanno subito alterazioni.
- Le lame sono montate correttamente e non sono danneggiate.
- Sono montati accessori originali STIHL apposti per questo robot rasaerba.
- Gli accessori sono montati correttamente.

▲ AVVERTENZA

- In mancanza delle condizioni di sicurezza, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza risultare compromessi. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Utilizzare il robot rasaerba solo se integro e perfettamente funzionante.
 - ▶ Non modificare il robot rasaerba.
 - ▶ Se il quadro di comando non funziona, non utilizzare il robot rasaerba.
 - ▶ Montare accessori originali STIHL apposti per questo robot rasaerba.
 - ▶ Montare le lame come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.
 - ▶ Applicare gli accessori come descritto nelle presenti istruzioni d'uso o nelle istruzioni d'uso degli accessori.
 - ▶ Non inserire oggetti nelle feritoie del robot rasaerba.
 - ▶ Non collegare i contatti di carica con oggetti metallici e non cortocircuitarli.
 - ▶ Sostituire le targhette di indicazione usurate o danneggiate.
 - ▶ In caso di dubbi, rivolgersi a un rivenditore STIHL.

4.6.2 Gruppo di falciatura

Il gruppo di falciatura è in condizioni di sicurezza se sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- Le lame, il disco portalamme, il portalamme, le leve e i dadi non sono danneggiati.
- Le tacche di usura sul disco portalamme non sono consumate.
- I perni a L sul disco portalamme non sono usurati per più della metà del valore consentito.
- Le lame non sono deformate.
- Le lame sono montate correttamente.

▲ AVVERTENZA

- In mancanza di condizioni di sicurezza, parti delle lame potrebbero staccarsi ed essere scagliate lontano. Le persone possono rimanere gravemente ferite.
 - ▶ Lavorare con lame, disco portalamo, portalamo, leve e dadi integri.
 - ▶ Se le tacche di usura sono consumate e si sono formati dei fori, sostituire il gruppo di falciatura.
 - ▶ Se i perni a L sono usurati per più della metà del valore consentito, sostituire il gruppo di falciatura.
 - ▶ Montare correttamente le lame.
 - ▶ In caso di dubbi, rivolgersi a un rivenditore STIHL.

4.6.3 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL. La batteria si può considerare in condizioni di sicurezza quando sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- La batteria non è danneggiata.
- La batteria è pulita e asciutta.
- La batteria funziona e non è stata alterata.

▲ AVVERTENZA

- In condizioni non sicure, la batteria può non funzionare più correttamente. Questo può causare gravi lesioni.
 - ▶ Lavorare con una batteria non danneggiata e funzionante.
 - ▶ Non caricare una batteria danneggiata o difettosa.
 - ▶ Se la batteria è sporca, pulirla.
 - ▶ Se la batteria è bagnata o umida, lasciarla asciugare.
 - ▶ Non alterare la batteria.
 - ▶ Non inserire oggetti nelle feritoie della batteria.
 - ▶ Non collegare i contatti elettrici della batteria con oggetti metallici né cortocircuitarli.
 - ▶ Non aprire la batteria.
 - ▶ Sostituire le targhette di indicazione usurate o danneggiate.
- Da una batteria danneggiata può fuoriuscire del liquido. Se il liquido entra in contatto con la pelle o gli occhi, può irritarli.
 - ▶ Evitare contatti con il liquido.
 - ▶ In caso di contatto con la pelle, lavare la parte interessata con abbondante acqua e sapone.

- ▶ In caso di contatto con gli occhi, sciacquare a fondo per almeno 15 minuti con abbondante acqua e consultare un medico.
- Una batteria difettosa o danneggiata può avere un odore insolito, emettere fumo oppure bruciare. Una batteria difettosa o danneggiata può avere un odore insolito, emettere fumo oppure bruciare. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Se la batteria ha un odore inconsueto oppure emette fumo, non utilizzarla e tenerla lontana da sostanze infiammabili.
 - ▶ Se la batteria si incendia, spegnere l'incendio nella batteria con un estintore oppure acqua.

4.6.4 Docking station, cavo di carica, alimentatore e cavo di collegamento

La docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina sono in condizioni di sicurezza se sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- La docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina non presentano danni.
- La docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina sono puliti.
- Sono montati gli accessori originali STIHL appositi per questa docking station.
- Gli accessori sono montati correttamente.
- La docking station e l'alimentatore non sono coperti durante il funzionamento.

▲ AVVERTENZA

- In mancanza delle condizioni di sicurezza, i componenti potrebbero non funzionare più in modo sicuro e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Utilizzare una docking station, un cavo di carica, un alimentatore, un cavo di collegamento e collegamenti a spina integri.
 - ▶ Se la docking station, l'alimentatore o i collegamenti a spina sono sporchi, pulirli.
 - ▶ Non modificare la docking station, il cavo di carica, l'alimentatore, il cavo di collegamento e i collegamenti a spina.
 - ▶ Non inserire oggetti nelle feritoie della docking station e dell'alimentatore.
 - ▶ Non collegare i contatti elettrici della docking station, dell'alimentatore e dei collegamenti a spina con oggetti metallici né cortocircuitarli.
 - ▶ Non aprire la docking station né l'alimentatore.

- ▶ Non coprire la docking station e l'alimentatore.
- ▶ Non sotterrare l'alimentatore nel terreno.
- ▶ Non collocarlo sulla docking station.
- ▶ Non posizionarlo sulla piastra di base della docking station.

4.7 Falcatura

⚠ AVVERTENZA

- Le lame sul disco portalamina in rotazione possono tagliare l'utente. Ciò potrebbe causare gravi lesioni all'utente.



- ▶ Non toccare il disco portalamina e le lame in rotazione.
- ▶ Se ci si avvicina al robot rasaerba durante la falciatura o prima di configurare le impostazioni sull'apparecchio, premere il pulsante "STOP".
- ▶ Non ribaltare o sollevare il robot rasaerba durante la falciatura.
- ▶ Se il disco portalamina o le lame vengono bloccati da un oggetto, arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio. Solo a questo punto è possibile eliminare l'oggetto.



- ▶ Tenere i bambini lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



- ▶ Tenere gli animali lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falciatura.



- ▶ Non salire né stare in piedi sul robot rasaerba e non utilizzarlo per trasportare bambini, animali o oggetti.

- Se si notano cambiamenti o comportamenti anomali durante l'uso, è possibile che il robot rasaerba non sia in condizioni di sicurezza. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Premere il pulsante "STOP" e attivare il blocco dell'apparecchio. Rivolgersi a un rivenditore STIHL.
- Se le lame entrano in contatto con un corpo estraneo durante la falciatura, possono danneggiarsi o essere scagliate ad alta velocità, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Rimuovere gli oggetti dalla superficie di falciatura.
 - ▶ Rimuovere le lame rotte o parti di esse dalla superficie di falciatura.
- Se si preme il pulsante "STOP", il disco portalamina con le lame continua a ruotare per alcuni istanti. Questo può causare gravi lesioni.

- ▶ Attendere che la rotazione del disco portalamina si arresti.
- Il contatto delle lame con un oggetto duro può provocare scintille e danneggiare le lame. Le scintille possono provocare incendi in un ambiente facilmente infiammabile. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Non lavorare in un ambiente facilmente infiammabile.
 - ▶ Assicurarsi che le lame siano in condizioni di sicurezza.

⚠ PERICOLO

- Se il robot rasaerba viene utilizzato in un ambiente con cavi conduttori, le lame rischiano di entrare in contatto con tali cavi, danneggiandoli. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Non utilizzare il robot rasaerba in prossimità di cavi conduttori.

4.8 Carica

⚠ AVVERTENZA

- Durante la carica è possibile che un alimentatore danneggiato o difettoso abbia un odore anomalo oppure emetta fumo, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Staccare la spina di rete dalla presa.
- L'alimentatore può surriscaldarsi e provocare un incendio in caso di dissipazione del calore insufficiente. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Non coprire l'alimentatore.

4.9 Collegamento elettrico

Il contatto con componenti conduttori può essere provocato dalle seguenti cause:

- Il cavo di collegamento o il cavo di prolunga è danneggiato.
- Il connettore del cavo di collegamento o del cavo di prolunga è danneggiato.
- La presa non è installata correttamente.

⚠ PERICOLO

- Il contatto con componenti conduttori può provocare una scossa elettrica. Ciò potrebbe determinare lesioni personali gravi o mortali all'utente.

- ▶ Accertarsi che i cavi e le relative spine di rete non siano danneggiati.



Se il cavo di collegamento o il cavo di prolunga è danneggiato:

- ▶ Non toccare i punti danneggiati.
- ▶ Staccare la spina di rete dalla presa.

- ▶ Afferrare i cavi e le relative spine di rete con le mani asciutte.
- ▶ Collegare la spina di rete a una presa installata correttamente e protetta con contatto di terra.
- ▶ Se la presa si trova all'esterno di un edificio, assicurarsi che sia omologata per l'uso all'esterno.
- ▶ Collegare l'alimentatore a un interruttore differenziale (30 mA, 30 ms).
- ▶ Quando si collega o scollega il cavo di collegamento o il cavo di prolunga, afferrarli sempre per la spina, non tirarli per il cavo.
- Un cavo di prolunga danneggiato o inadeguato può provocare scosse elettriche. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Usare un cavo di prolunga con la sezione corretta,  23.5.
 - ▶ Usare un cavo di prolunga con protezione dagli spruzzi d'acqua e adatto all'uso all'esterno.
 - ▶ Proteggere dall'acqua il collegamento a spina tra l'alimentatore e il cavo di prolunga.
 - ▶ Usare un cavo di prolunga con le stesse caratteristiche del cavo di collegamento dell'alimentatore.

⚠ AVVERTENZA

- Una tensione di rete o una frequenza di rete errate possono provocare una sovratensione nell'alimentatore. L'alimentatore rischia di essere danneggiato.
 - ▶ Accertarsi che la tensione di rete e la frequenza della rete elettrica corrispondano a quanto riportato sulla targhetta dei dati tecnici dell'alimentatore.
- Se l'alimentatore è collegato a una presa multipla, durante la carica i componenti elettrici potrebbero essere sovraccaricati. I componenti elettrici possono riscaldarsi e provocare un incendio. Ciò potrebbe causare lesioni personali gravi o mortali e danni materiali.
 - ▶ Accertarsi che i dati elettrici sulla presa multipla non vengano superati dalla somma dei dati sulla targhetta dati tecnici dell'alimentatore e di tutti gli apparecchi elettrici collegati alla presa multipla.
- Se posati in modo errato, il cavo di collegamento, il cavo di prolunga o il cavo di carica possono essere danneggiati, con conseguente pericolo d'inciampo per le persone. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Posare i cavi e il cavo di collegamento in modo tale che si trovino al di fuori della superficie di falciatura.

- ▶ Posare e contrassegnare i cavi e il cavo di collegamento in modo tale da evitare che vengano danneggiati durante i lavori con l'apparecchio o l'utensile da giardinaggio.
- ▶ Posare e contrassegnare i cavi e il cavo di carica in modo tale da evitare che le persone vi inciampino.
- ▶ Posare i cavi e il cavo di carica in modo tale che non siano tesi o ingarbugliati.
- ▶ Posare i cavi e il cavo di carica in modo tale che non possano essere danneggiati, piegati, schiacciati o sfregati.
- ▶ Proteggere i cavi e il cavo di carica da calore, olio e sostanze chimiche.
- ▶ Posare i cavi e il cavo di collegamento in modo tale che non si trovino su una superficie costantemente bagnata.
- Se l'alimentatore viene montato su una parete in cui corrono cavi elettrici e tubi, sussiste il rischio di danneggiarli. Il contatto con i cavi elettrici può provocare una scossa elettrica. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Accertarsi che nel punto previsto sulla parete non scorrano cavi elettrici e tubi.
 - ▶ Montare l'alimentatore sulla parete come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.
- Se l'alimentatore è collegato a un generatore, non è possibile garantire un'alimentazione elettrica continua e il robot rasaerba potrebbe non funzionare correttamente. Le fluttuazioni dell'alimentazione elettrica possono danneggiare l'alimentatore.
 - ▶ Collegare l'alimentatore solo a una presa regolarmente installata.

4.10 Trasporto

4.10.1 Robot rasaerba

⚠ AVVERTENZA

- Durante il trasporto il robot rasaerba può ribaltarsi o muoversi, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.
- ▶ Fissare il robot rasaerba con le cinghie o una rete in modo tale da evitare che si ribalti o che si muova.



4.10.2 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

▲ AVVERTENZA

- La batteria non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a determinate condizioni ambientali, può danneggiarsi e provocare danni materiali.
 - ▶ Non trasportare batterie danneggiate.
- Durante il trasporto la batteria può ribaltarsi o muoversi, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Sistemare la batteria nell'imballaggio o nel contenitore di trasporto in modo che non si muova.
 - ▶ Fissare l'imballaggio in modo da evitare che si muova.

4.10.3 Docking station e alimentatore

▲ AVVERTENZA

- Durante il trasporto la docking station o l'alimentatore possono ribaltarsi o muoversi, causando possibili lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Staccare la spina di rete dalla presa.
 - ▶ Rimuovere il robot rasaerba dalla docking station.
 - ▶ Fissare la docking station e l'alimentatore con le cinghie o una rete in modo tale da evitare che si ribaltino o che si muovano.
- Il cavo di collegamento e il cavo di carica non sono destinati al trasporto dell'alimentatore o della docking station. Il cavo di collegamento, l'alimentatore, il cavo di carica o la docking station possono danneggiarsi.
 - ▶ Staccare il cavo di carica dall'alimentatore e dalla docking station e avvolgerlo.
 - ▶ Prendere la docking station dalla piastra di base e tenerla saldamente.
 - ▶ Avvolgere il cavo di collegamento e fissarlo all'alimentatore.
 - ▶ Prendere l'alimentatore dall'alloggiamento e tenerlo saldamente.

4.11 Conservazione

4.11.1 Robot rasaerba

▲ AVVERTENZA

- I bambini potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dal robot rasaerba. I bambini possono ferirsi gravemente.



- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.

- ▶ Conservare il robot rasaerba fuori dalla portata dei bambini.
- I contatti elettrici sul robot rasaerba e i componenti metallici possono corrodersi in caso di umidità. Il robot rasaerba può essere danneggiato.
 - ▶ Conservare il robot rasaerba in un luogo pulito e asciutto.
- Se durante la conservazione non è attivato il blocco dell'apparecchio, il robot rasaerba potrebbe accendersi accidentalmente e mettersi in movimento. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.



- La cappottatura e i punti di presa non sono destinati ad agganciare il robot rasaerba. I dispositivi di sicurezza possono essere messi fuori uso e il robot rasaerba può danneggiarsi.
 - ▶ Conservare quindi il robot rasaerba come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.

4.11.2 Batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

▲ AVVERTENZA

- I bambini potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti dalla batteria. I bambini possono ferirsi gravemente.
 - ▶ Conservare la batteria fuori dalla portata dei bambini.
- La batteria non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a determinate condizioni ambientali, può irrimediabilmente danneggiarsi.
 - ▶ Conservare la batteria in luogo pulito e asciutto.
 - ▶ Conservare la batteria in un ambiente chiuso.
 - ▶ Rispettare l'intervallo di temperatura consigliato per la conservazione della batteria,  23.6.

4.11.3 Docking station e alimentatore

▲ AVVERTENZA

- I bambini potrebbero non essere in grado di riconoscere e valutare i pericoli derivanti da una docking station o un alimentatore. I bambini sono esposti al rischio di gravi lesioni o morte.
 - ▶ Rimuovere il robot rasaerba dalla docking station.

- ▶ Conservare la docking station e l'alimentatore fuori dalla portata dei bambini.
- La docking station e l'alimentatore non sono protetti da tutti gli agenti atmosferici. Se la docking station o l'alimentatore vengono esposti a determinati agenti atmosferici, possono danneggiarsi.
 - ▶ Rimuovere il robot rasaerba dalla docking station.
 - ▶ Se l'alimentatore è caldo, lasciarlo raffreddare.
 - ▶ Conservare la docking station e l'alimentatore in un luogo pulito e asciutto.
 - ▶ Conservare la docking station e l'alimentatore in un ambiente chiuso.
 - ▶ Rispettare l'intervallo di temperatura consigliato per la conservazione dell'alimentatore,  23.6.
- Il cavo di collegamento e il cavo di carica non sono destinati al trasporto dell'alimentatore o della docking station. Il cavo di collegamento, l'alimentatore, il cavo di carica o la docking station possono danneggiarsi.
 - ▶ Staccare il cavo di carica dall'alimentatore e dalla docking station e avvolgerlo.
 - ▶ Prendere la docking station dalla piastra di base e tenerla saldamente.
 - ▶ Avvolgere il cavo di collegamento e fissarlo all'alimentatore.
 - ▶ Prendere l'alimentatore dall'alloggiamento e tenerlo saldamente.

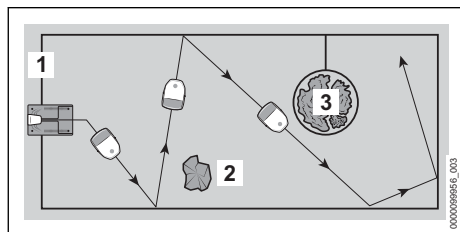
4.12 Pulizia, manutenzione e riparazione

▲ AVVERTENZA

- Se durante la pulizia, la manutenzione o la riparazione non è attivato il blocco dell'apparecchio, il robot rasaerba potrebbe accendersi accidentalmente. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.
- 
- L'uso di detergenti aggressivi, la pulizia con un'idropulitrice oppure con oggetti metallici appuntiti o affilati possono danneggiare il robot rasaerba. Se il robot rasaerba non viene sottoposto a pulizia corretta, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Questo può causare gravi lesioni.
 - ▶ Pulire quindi il robot rasaerba come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.
 - L'uso di detergenti aggressivi, la pulizia con un'idropulitrice oppure con oggetti metallici appuntiti o affilati possono danneggiare la docking station, l'alimentatore, il cavo di collegamento, il cavo di carica e i rispettivi collegamenti a spina. Se la docking station, l'alimentatore, il cavo di collegamento, il cavo di carica e i rispettivi collegamenti a spina non vengono adeguatamente puliti, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Questo può causare gravi lesioni.
 - ▶ Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.
 - ▶ Pulire la docking station, l'alimentatore, il cavo di collegamento, il cavo di carica e i rispettivi collegamenti a spina come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.
 - Se il robot rasaerba, la docking station o l'alimentatore non vengono sottoposti a manutenzione o a riparazione corrette, i componenti potrebbero non funzionare più correttamente e i dispositivi di sicurezza potrebbero risultare compromessi. Pericolo di lesioni personali gravi o mortali.
 - ▶ Non sottoporre il robot rasaerba, la docking station e l'alimentatore a manutenzione o riparazione autonome.
 - ▶ Se il robot rasaerba, la docking station o l'alimentatore devono essere sottoposti a manutenzione o riparazione, rivolgersi a un rivenditore STIHL.
 - ▶ Effettuare la manutenzione delle lame come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.
 - Durante la pulizia o la manutenzione del gruppo di falciatura, l'utente potrebbe tagliarsi con i bordi di taglio affilati delle lame. Ciò potrebbe causare lesioni personali all'utente.
 - ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.
 - Se il cavo di collegamento dell'alimentatore è difettoso o danneggiato:
 - ▶ Sostituire l'alimentatore.
 - Se il tappo della presa di diagnosi nella parte inferiore del robot rasaerba non è inserito correttamente, umidità e sporco possono penetrare nel robot rasaerba. Il robot rasaerba può essere danneggiato.
 - ▶ Ad ogni pulizia e sostituzione delle lame, controllare che il tappo sia correttamente inserito in sede.
 - ▶ Non utilizzare il robot rasaerba se il tappo manca o è danneggiato.

5 Descrizione del funzionamento

5.1 Descrizione del funzionamento



Il robot rasaerba falcia l'erba procedendo su traiettorie casuali. Per fare in modo che il robot rasaerba riconosca i confini della superficie di falciatura, è necessario posare un filo perimetrale (1) sul limite esterno della superficie.

Il filo perimetrale (1) trasmette un segnale al robot rasaerba generato dalla docking station. generato dalla docking station.

Gli ostacoli fissi (2) presenti sulla superficie di falciatura vengono rilevati dal robot rasaerba mediante sensori a ultrasuoni e un sensore anti-urto.

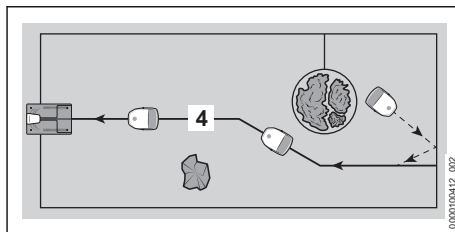
Se il robot rasaerba rileva un ostacolo fisso (2), rallenta la sua corsa, urta l'ostacolo e continua la sua marcia in un'altra direzione.

Le aree (3) sulle quali il robot rasaerba non può transitare e gli ostacoli che non deve urtare devono essere delimitati dalla superficie di falciatura rimanente mediante il filo perimetrale (1).

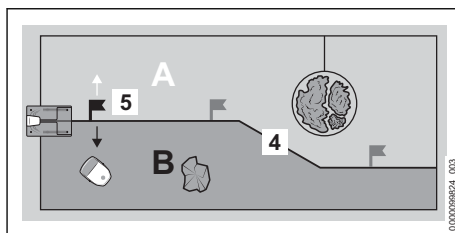
Se il robot rasaerba rileva un'area delimitata (3), rallenta la sua corsa e continua la marcia in un'altra direzione.

In modalità di falciatura, il robot rasaerba lascia la docking station automaticamente e taglia l'erba.

Il robot rasaerba può essere comandato tramite l'app "MY iMOW®" e tramite i tasti sul quadro di comando del robot rasaerba stesso. La barra luminosa e il display a matrice sul robot rasaerba, insieme ad una guida vocale riprodotta artificialmente, forniscono informazioni sullo stato corrente del robot rasaerba.

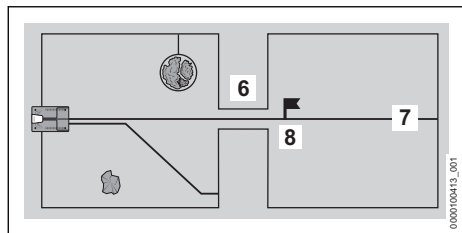


Se la carica della batteria è bassa, durante la falciatura il robot rasaerba cerca il filo guida più vicino (4). Una volta rilevato un filo guida (4), il robot rasaerba torna automaticamente alla docking station. La docking station ricarica la batteria. Nella superficie di falciatura deve essere posato almeno un filo guida (4). È possibile posare un massimo di tre fili guida. Se si deve interrompere il taglio o caricare la batteria, è possibile inviare il robot rasaerba direttamente alla docking station tramite l'app "MY iMOW®" o premendo il pulsante "Home".



Su un filo guida (4) si possono impostare fino a tre punti di partenza (5). Il robot rasaerba può raggiungere direttamente il punto di partenza definito e iniziare la falciatura da qui.

Il filo guida (4) consente di suddividere la superficie di falciatura in varie zone (ad esempio: A e B). Le zone vengono definite da un punto di partenza (5). Partendo dal punto di partenza scelto, il robot rasaerba può essere indirizzato verso sinistra o destra nella zona desiderata. A questo punto il robot rasaerba può eseguire la falciatura in modo mirato nella zona selezionata. I punti di partenza e le zone vengono gestiti tramite l'app "MY iMOW®" e possono essere inseriti nello schema di taglio.



Se sulla superficie di falciatura è presente una strettoia (6), il robot rasaerba percorre questo punto a condizione che venga rispettata una determinata distanza minima tra i fili perimetrali. Se non si riesce a rispettare la distanza minima, occorre posare un filo guida (7) attraverso la strettoia (6). Il filo guida (7) guida il robot in modo mirato attraverso la strettoia (6) fino a un punto di partenza (8). A partire dal punto di partenza (8) il robot rasaerba può falciare a valle della strettoia (6). La frequenza con cui il punto di partenza (8) viene raggiunto dal robot rasaerba può essere definita nell'app "MY iMOW®" e inserita nel programma di taglio.

6 Preparazione della superficie di falciatura e del robot rasaerba

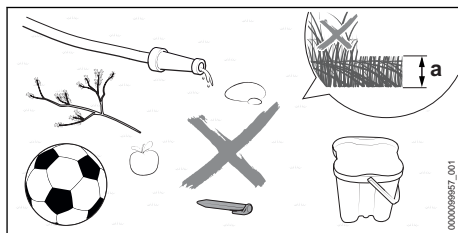
6.1 Pianificazione e preparazione della superficie di falciatura

Prima di mettere in funzione il robot rasaerba, è necessario pianificare e preparare la superficie di falciatura. In questo modo si ottengono un'installazione affidabile e un funzionamento discreto, eliminando possibili cause di guasto.

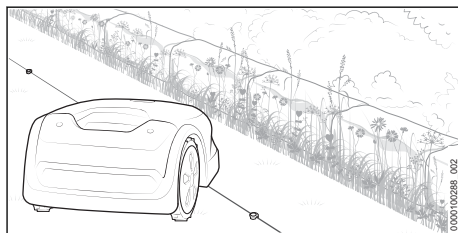
Pianificazione della superficie di falciatura

- ▶ Leggere attentamente le descrizioni relative alla docking station e alla posa dei fili nei capitoli seguenti.
- ▶ Trasferire le informazioni sul proprio giardino:
 - Profilo della superficie di falciatura
 - Posizione della docking station
 - Andamento del filo perimetrale (tenere presenti le distanze dai margini descritte e gli esempi di posa del filo)
 - Andamento del/dei filo/fili guida (minimo uno, massimo tre)

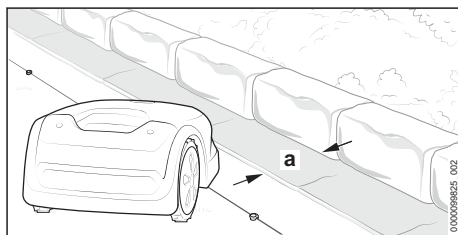
Preparazione della superficie di falciatura



- ▶ Rimuovere gli oggetti circostanti.
- ▶ Rimuovere metalli, materiali magnetici ed elettroconduttori e vecchi fili perimetrali.
- ▶ Falciare il prato con un rasaerba all'altezza di taglio che dovrà essere successivamente impostata anche per il funzionamento del robot rasaerba. L'impostazione standard dell'altezza di taglio è $a = 4$ cm.
- ▶ Chiudere i buchi e livellare le irregolarità maggiori.
- ▶ In caso di terreno duro e secco, irrigare leggermente per facilitare l'inserimento dei chiodi di fissaggio.



- ▶ Grazie alla sua costruzione, il robot rasaerba non tocca le strisce di erba non falciate lungo superfici non transitabili. Queste strisce possono essere utilizzate, ad esempio, per la semina di sementi di piante da fiore per ottenere una zona fiorita per gli insetti.



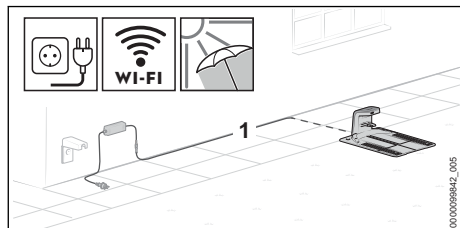
- ▶ Se lungo superfici non transitabili si desidera eseguire una falciatura senza bordi, posarvi longitudinalmente cordoli di aiuole o lastre di larghezza minima $a = 24$ cm.

6.2 Preparazione del robot rasaerba

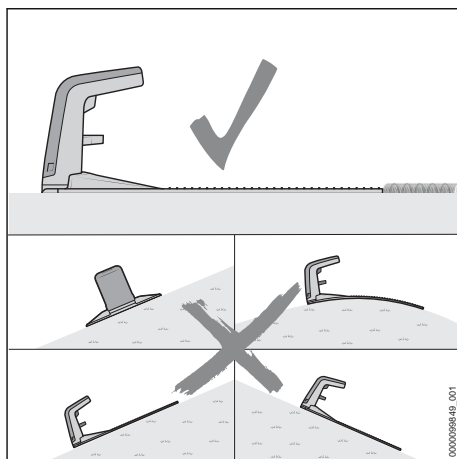
- Rimuovere il materiale di imballaggio e i fermi per il trasporto.
- Assicurarsi che i seguenti componenti siano in condizioni di sicurezza:
 - Robot rasaerba, 4.6.1
 - Gruppo di falciatura, 4.6.2
 - Batteria, 4.6.3
 - Docking station e alimentatore, 4.6.4
- Installare la docking station, 7
- Posare il filo perimetrale, 8
- Completare la posa del filo perimetrale, 9.1
- Posare il filo guida, 10.1
- Collegare la docking station all'alimentazione elettrica, 11.1
- Caricare il robot rasaerba, 12.1
- Connettere l'interfaccia Bluetooth®, 13.1
- Se non è possibile eseguire queste operazioni, non usare il robot rasaerba e rivolgersi a un rivenditore STIHL.

7 Installazione della docking station

7.1 Indicazioni generali



- La posizione di installazione della docking station deve soddisfare le condizioni seguenti:
 - Il cavo di carica (1) può essere posato al di fuori della zona di falciatura fino a una presa idonea.
 - La docking station e l'alimentatore si trovano in una posizione ben visibile.
 - La docking station si trova nella superficie di falciatura più grande o che viene falciata più frequentemente.
 - Se possibile: la posizione di installazione deve essere protetta dalle intemperie e all'ombra.
 - Se possibile: la docking station si trova entro il raggio di ricezione di una rete wireless (connessione WLAN).
 - Se possibile: se la superficie di falciatura presenta una pendenza, la docking station si trova nella parte bassa della pendenza.



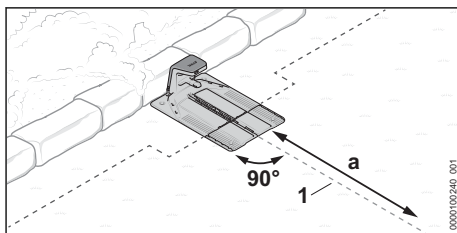
- Orientare la docking station in modo da soddisfare le condizioni seguenti:
 - La docking station si trova su una superficie piana.
 - L'apertura della docking station è rivolta verso la superficie di falciatura.
 - La docking station è in posizione orizzontale e non è inclinata di lato, in avanti o indietro.
 - La piastra di base non è curvata ed è in posizione piatta sul terreno.

7.2 Posizionamento della docking station

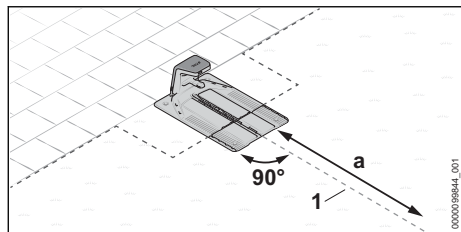
Il corretto posizionamento della docking station dipende dall'ubicazione prevista e dal relativo ambiente.

- Scegliere un'ubicazione e installare la docking station come descritto.

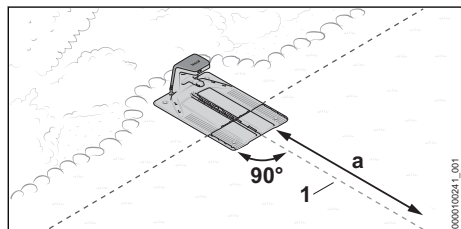
Installazione della docking station sulla superficie di falciatura



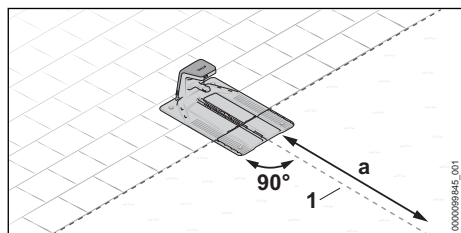
La docking station è appoggiata a una parete sul bordo della superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2 \text{ m}$ in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



La docking station si trova sul margine della superficie di falciatura. La superficie adiacente è transitabile e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



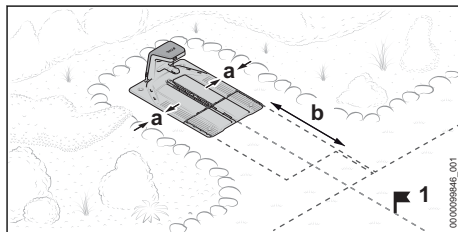
La docking station si trova in parte in un'aiuola e in parte sulla superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



La docking station si trova in parte su una superficie transitabile e in parte sulla superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.

- Preparazione della docking station, 7.3.
- Installazione della docking station sulla superficie di falciatura, 7.4.

Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura



La docking station si trova al di fuori della superficie di falciatura.

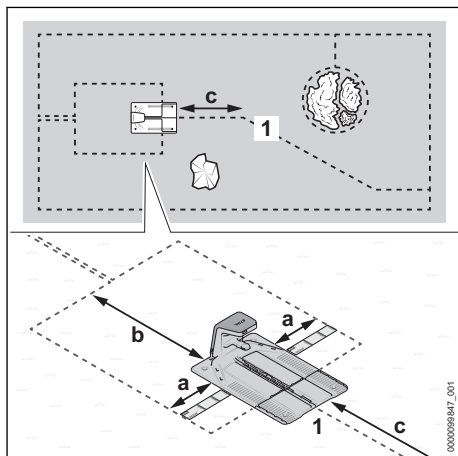
La distanza minima laterale dalle superficie adiacenti deve essere $a = 15$ cm.

La distanza minima del bordo anteriore della docking station dalla superficie di falciatura deve essere $b = 2$ m.

Nel caso di questa variante, al termine della messa in funzione è strettamente necessario impostare un punto di partenza (1) nella superficie di falciatura. Il robot rasaerba inizia quindi la falciatura da questo punto e non direttamente dalla docking station. I punti di partenza possono essere impostati tramite l'app "MY iMOW®". Nell'app la frequenza di partenza dal punto di partenza (1) deve essere impostata al 100%.

- Preparazione della docking station, 7.3.
- Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura, 7.5.

Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura



La docking station viene posizionata come "isola" al centro della superficie di falciatura.

Nel caso di questa variante, il filo perimetrale viene condotto attorno alla docking station verso la parte posteriore sul margine della superficie di falciatura. Il filo guida viene condotto in avanti verso il margine della superficie di falciatura.

La distanza laterale minima dalle superfici adiacenti deve essere $a = 37 \text{ cm}$ (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

La distanza minima del bordo posteriore della docking station dal margine della superficie di falciatura deve essere $b = 2 \text{ m}$.

Deve essere possibile condurre il filo guida (1) per una lunghezza $c = 2 \text{ m}$ in direzione rettilinea dalla docking station fino nella superficie di falciatura.

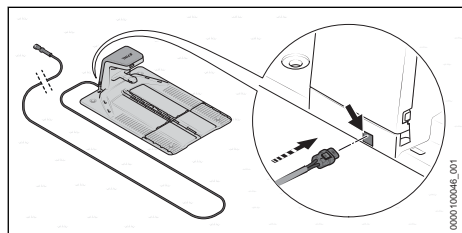
- Preparazione della docking station,  7.3.
- Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura,  7.6.

7.3 Preparazione della docking station

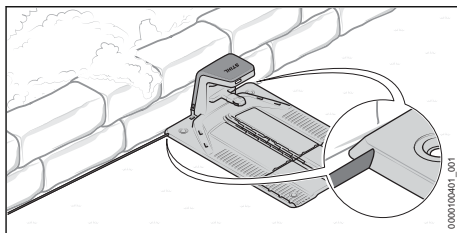
Collegamento del cavo di carica

AVVISO

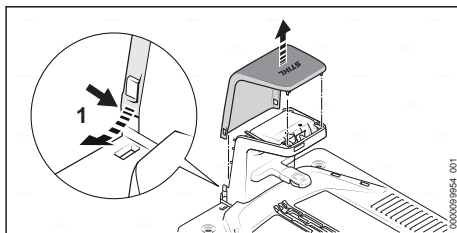
- Quando sono montati, i collegamenti a spina del cavo di carica sono protetti contro le impurità, ad esempio polvere e sporco. Se i collegamenti a spina sono sporchi, possono verificarsi malfunzionamenti della docking station.
 - Proteggere i collegamenti a spina aperti dalle impurità.
 - Pulire i collegamenti a spina sporchi come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.



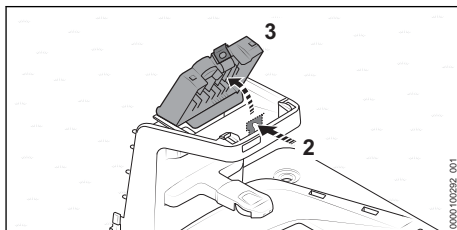
Il cavo di carica può essere generalmente collegato dalla parte posteriore.



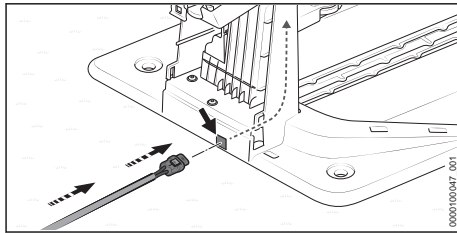
Se la docking station è appoggiata a un muro, il cavo di carica può essere posato anche sotto la piastra di base. Il cavo di carica può uscire a destra o a sinistra della piastra di base.



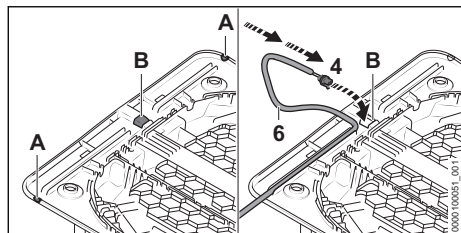
- Piegarne leggermente la cappottatura (1) verso l'esterno su entrambi i lati e rimuoverla verso l'alto.



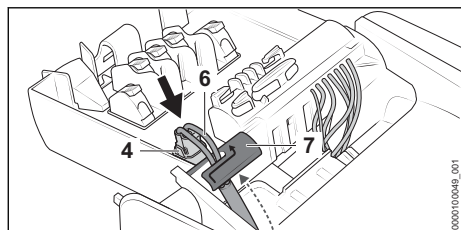
- Premere la leva di arresto (2) e ribaltare la copertura (3).



- Se si desidera collegare la docking station dalla parte posteriore:
 - Infilare la spina (4) nel passacavi (5) e fare scorrere il cavo di carica (6).
 - Spingere il cavo di carica (6) verso l'alto all'interno della docking station.

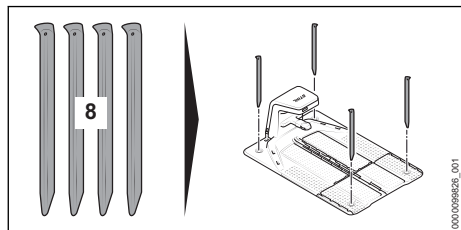


- Se la docking station è appoggiata a un muro o si desidera condurre il cavo di carica lateralmente sotto la piastra di base:
 - Aprire e sbavare il bordo sul lato desiderato della piastra di base nella posizione (A).
 - Tagliare e sbavare un'apertura (B) al centro della piastra di base.
 - Infilare la spina (4) nell'apertura (B) e far scorrere il cavo di carica (6).
- Spingere il cavo di carica (6) verso l'alto all'interno della docking station.



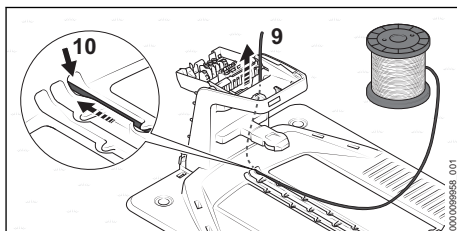
- Fissare il cavo di carica (6) nel fermacavi (7).
 - Inserire la spina (4).
- La spina (4) si innesta in modo percepibile su entrambi i lati.

Fissaggio della docking station

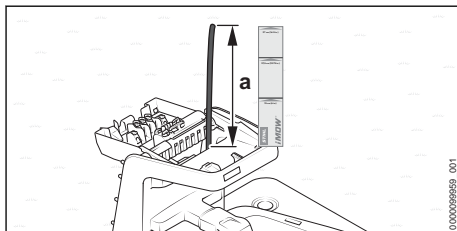


- Fissare la docking station a terra con quattro picchetti (8).

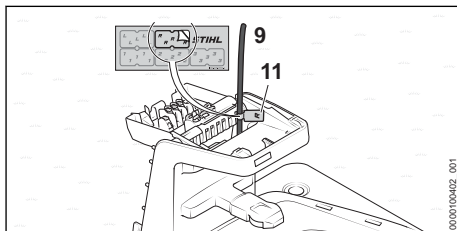
Introduzione del filo perimetrale



- Inserire l'inizio del filo (9) nel passacavi destro (10) e farlo scorrere. Spingere il filo perimetrale (9) verso l'alto all'interno della docking station.

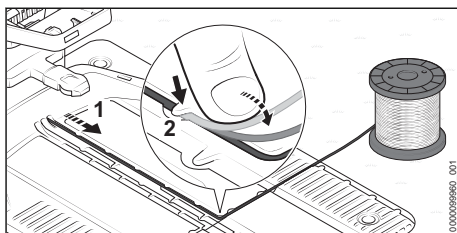


- Fare scorrere il filo perimetrale fino a farlo sporgere per una lunghezza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) verso l'alto.

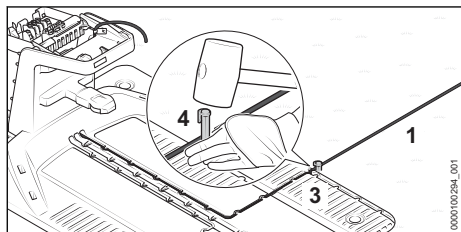


- Contrassegnare l'inizio del filo (9) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (11) adatto. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.

7.4 Installazione della docking station sulla superficie di falciatura

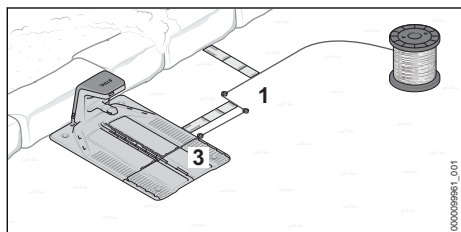


- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).



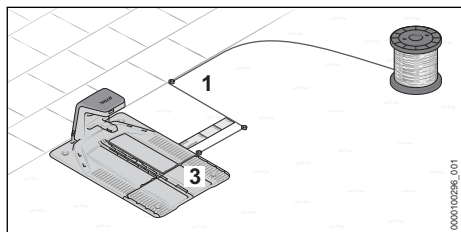
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).

Se la docking station è appoggiata a una parete:



- Fare uscire il filo perimetrale (1) per 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).
- Condurre il filo perimetrale (1) parallelamente alla piastra di base (3) verso il margine della superficie di falciatura e mantenere la distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) dalla parete.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

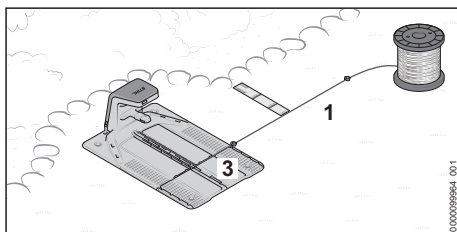
Se la docking station si trova su una superficie transitabile adiacente:



- Fare uscire il filo perimetrale (1) per 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).

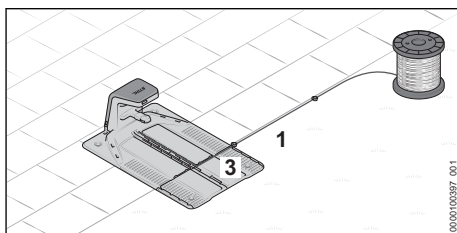
- Condurre il filo perimetrale (1) parallelamente alla piastra di base (3) verso il margine della superficie di falciatura.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

Se la docking station si trova in parte in un'aiuola e in parte sulla superficie di falciatura:



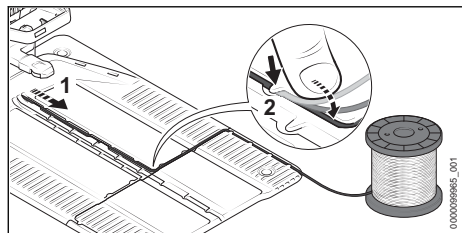
- Fare uscire il filo perimetrale (1) da un lato della piastra di base (3) e mantenere la distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) parallelamente all'aiuola.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

Se la docking station si trova in parte su una superficie transitabile e in parte sulla superficie di falciatura:

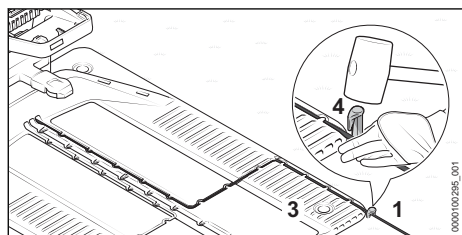


- Fare uscire il filo perimetrale (1) lateralmente dalla piastra di base (3) e posarlo lungo la superficie transitabile.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

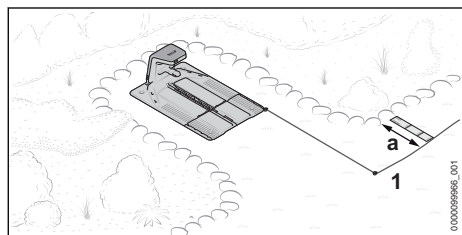
7.5 Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).

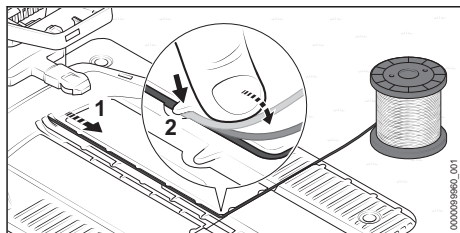


- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).

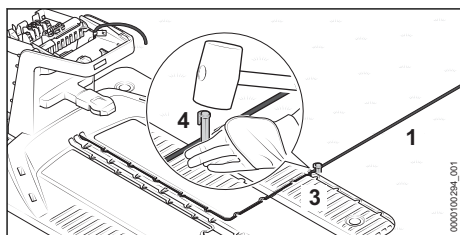


- Condurre il filo perimetrale (1) in avanti verso la superficie di falciatura. La distanza corretta dal margine della superficie di falciatura dipende dal fatto che il margine della superficie di falciatura è transitabile o è necessario rispettare una distanza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

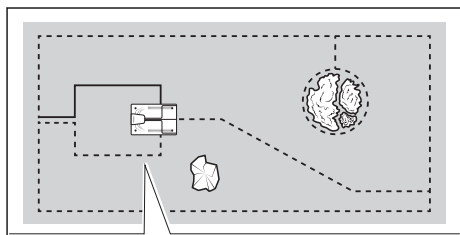
7.6 Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).



- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).



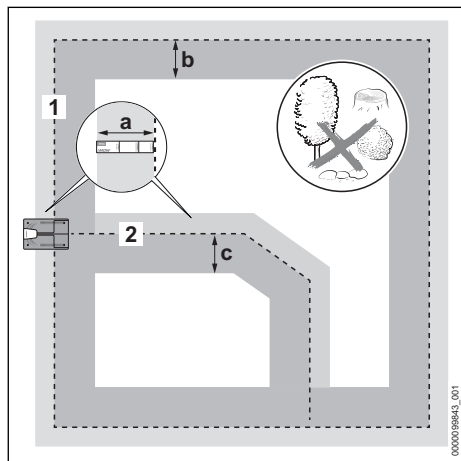
- Fare uscire il filo perimetrale (1) per almeno 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).
- Condurre il filo perimetrale (1) a una distanza minima $a = 2$ m dietro la piastra di base (3).

- Condurre il filo perimetrale (1) al centro dietro la docking station fino al margine della superficie di falciatura.
La distanza corretta dal margine della superficie di falciatura deve essere rispettata in funzione della superficie adiacente.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  8.

8 Posa del filo perimetrale

8.1 Indicazioni generali

Controllo dell'andamento del filo perimetrale e del filo guida sulla superficie di falciatura



- Accertarsi che lungo il filo perimetrale e il filo guida la superficie di falciatura sia sufficientemente piana e possibilmente priva di ostacoli nelle larghezze seguenti:

Filo perimetrale (1)

- verso l'esterno: $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)
- verso l'interno: $b = 1,2$ m

Filo guida (2)

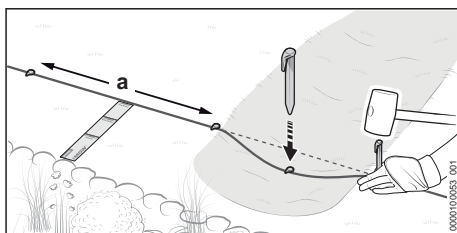
- a destra in direzione di marcia verso la docking station: $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)
- a sinistra in direzione di marcia verso la docking station: $c = 1,2$ m

Posa del filo perimetrale

- Posare il filo perimetrale in senso orario partendo dalla docking station.
- Non piegare, tagliare, tendere o incrociare il filo perimetrale.

- Accertarsi che il filo perimetrale non si incroci con un filo guida.
- Eccezione: in caso di realizzazione di un corridoio, il filo guida deve incrociare il filo perimetrale.
- Rispettare una distanza minima di 1 m dai fili perimetrali di installazioni di robot rasaerba vicine.
- Accertarsi che la lunghezza del filo perimetrale non sia superiore a 850 m.
- Posare il filo perimetrale e il filo guida alla stessa profondità.

Fissaggio del filo perimetrale e del filo guida



- Fissare il filo perimetrale e il filo guida con i chiodi di fissaggio in modo da soddisfare le condizioni seguenti:
 - La distanza tra i chiodi di fissaggio è massimo $a = 1$ m.
 - In tutti i punti il filo perimetrale e il filo guida sono piatti sul terreno.
 - I chiodi di fissaggio sono conficcati completamente nel terreno.

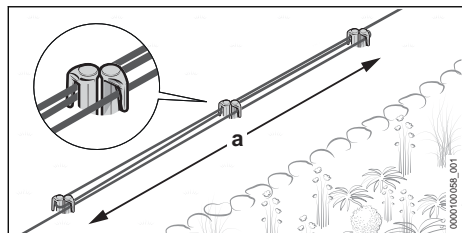
Posa di una riserva di filo

Le riserve di filo permettono di effettuare correzioni durante la posa e assicurano un margine di azione per adeguamenti successivi.

Esempi:

- Un'aiuola viene ampliata e deve essere delimitata di nuovo.
- Cespugli e arbusti crescono e il filo perimetrale deve essere posato compiendo un arco più ampio attorno alle piante.
- Il filo perimetrale è stato tagliato eccessivamente nella zona della docking station e non può essere collegato.

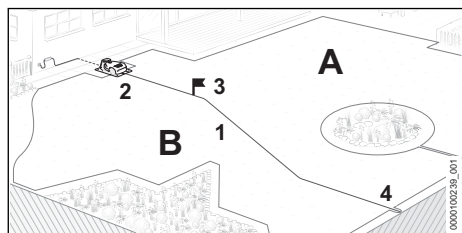
È possibile quindi pianificare e posare una o più riserve di filo.



- Posare un filo perimetrale su una lunghezza $a = 1$ m parallelo e molto vicino all'altro filo fissandolo con 2 chiodi, evitando che i fili si incrocino.
- Fissare la riserva di filo al centro con altri due chiodi di fissaggio.

8.2 Pianificazione della posa di un filo guida e posa di un punto di collegamento nel filo perimetrale

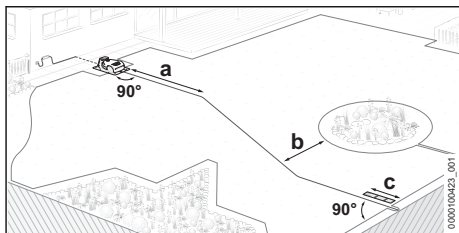
La posa di uno o più fili guida deve essere accuratamente pianificata in anticipo. Già durante la posa del filo perimetrale occorre tenere in considerazione la posizione di tutti i fili guida. Un filo guida è tassativamente necessario. È possibile però posare fino a tre fili guida.



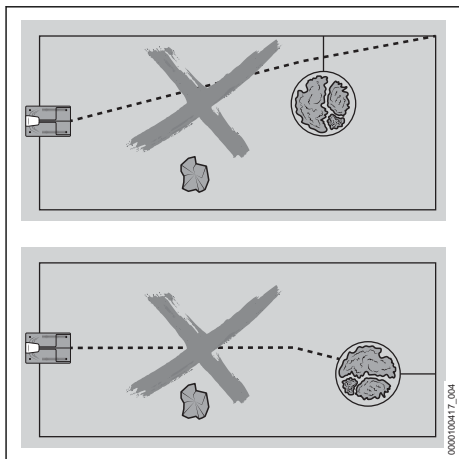
Il filo guida (1) svolge le funzioni seguenti:

- Orientamento per il ritorno alla docking station (2)
- Raggiungimento di un punto iniziale (3)
- Suddivisione della superficie di falciatura in zone (A e B)

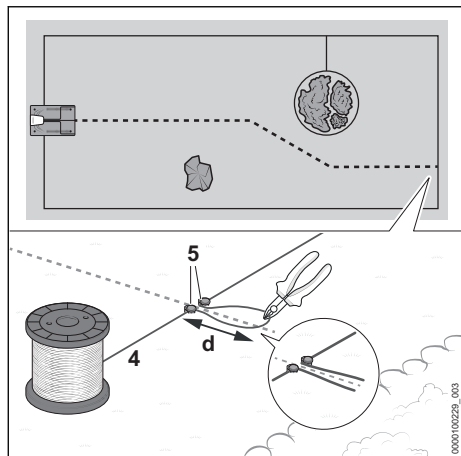
Il filo guida (1) viene posato attraverso la superficie di falciatura partendo dalla docking station (2) e collegato in un punto più lontano possibile al filo perimetrale (4).  10



- Pianificare la posa del filo guida in modo tale da soddisfare le seguenti condizioni:
 - Il filo guida viene condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station fino nella superficie di falciatura.
 - La distanza minima tra il filo guida e il filo perimetrale è $b = 27,5$ cm
 - Il filo guida viene condotto e collegato al filo perimetrale con una distanza minima $c = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) in direzione rettilinea e ad angolo retto.



- Il filo guida non deve incrociarsi con il collegamento di una superficie vietata.
- Il filo guida non deve essere collegato in un angolo del filo perimetrale.
- Il filo guida non deve essere collegato al filo perimetrale di un'area bloccata.
- Il filo guida non deve incrociarsi con un filo perimetrale.
Eccezione: in caso di realizzazione di un corridoio, il filo guida deve incrociare il filo perimetrale.
- Il filo guida non deve essere piegato o teso e non deve incrociare se stesso.



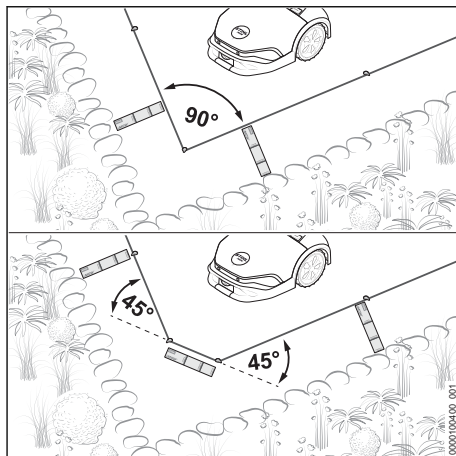
Durante l'installazione del filo perimetrale (4), è necessario posare il punto di collegamento per il filo guida:

- Fissare il filo perimetrale (4) ai punti previsti con un chiodo di fissaggio (5).
 - Posare il filo perimetrale (4) formando un anello di lunghezza $d = 15$ cm e fissarlo con un altro chiodo di fissaggio (5).
 - Tagliare il filo perimetrale (4) alla fine dell'anello, ad es. con una tronchese.
- Al termine dell'installazione le estremità del filo devono essere collegate al filo guida.  10
- Continuare a posare il filo perimetrale (4) attorno alla superficie di falciatura.

8.3 Angoli

Angoli di 90°

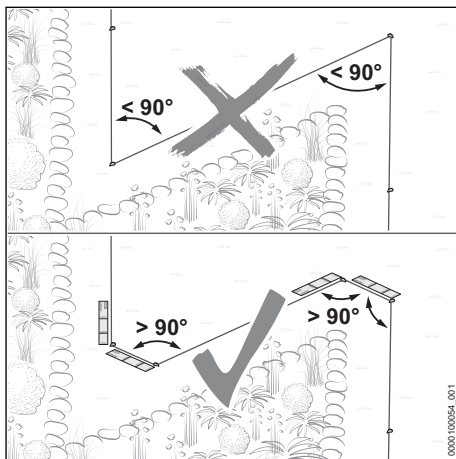
Gli angoli di 90° possono essere suddivisi in due parti da 45°. Così, in questa zona il robot rasaerba cambia direzione in modo più uniforme e con meno scatti.



- Posare il filo perimetrale trasversalmente nell'angolo su una lunghezza minima di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

Angoli acuti < 90°

Suddividere gli angoli acuti < 90° in due parti. Così, in questa zona il robot rasaerba cambia direzione in modo più uniforme e con meno scatti.



- Accertarsi che gli angoli acuti non presentino una misura inferiore a 90°.

- Se la misura è inferiore a 90°, suddividere l'angolo.
 - Posare un angolo di misura superiore a 90°. Successivamente posare il filo perimetrale in direzione rettilinea per almeno 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).
 - Poi posare un angolo di misura superiore a 90°. Successivamente posare il filo perimetrale in direzione rettilinea per almeno 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

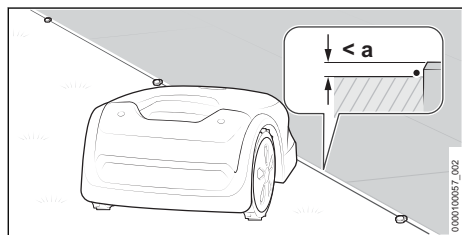
8.4 Superficie transitabile

Il robot rasaerba può transitare sulle superfici direttamente adiacenti alla superficie di falciatura, se la differenza di altezza tra la superficie transitabile e la superficie di falciatura non è superiore a 1,5 cm. Il fondo deve essere compatto e privo di ostacoli.

Esempi:

- Terrazza
- Vialetto piastrellato
- Cordoli di aiuole o lastre

Se la distanza tra il filo perimetrale e la superficie transitabile è ridotta, è possibile effettuare una falciatura senza bordi.



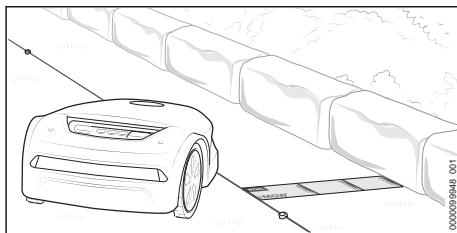
- Posare il filo perimetrale adiacente e parallelo alla superficie transitabile. La differenza di altezza massima tra la superficie transitabile e la superficie di falciatura è $a = 1,5 \text{ cm}$

8.5 Superficie non transitabile

Una superficie è definita non transitabile, se nella superficie di falciatura sporgono ostacoli vicini al terreno, se il fondo non è compatto o è molto irregolare e se la differenza di altezza tra la superficie di falciatura e la superficie adiacente è superiore a 1,5 cm.

Esempi:

- Muro o recinto
- Siepe o cespugli con rami molto bassi
- Giardino roccioso o sentiero ricoperto di ghiaia
- Terreno irregolare o che presenta molte radici sporgenti



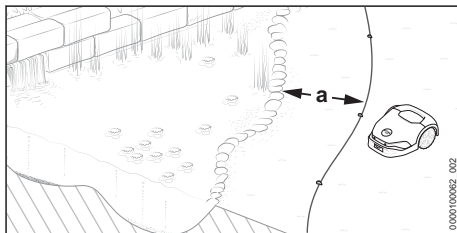
- Posare il filo perimetrale a una distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) parallelamente alla superficie non transitabile.
- Se la superficie non transitabile si trova sulla superficie di falciatura, delimitare la superficie non transitabile con una superficie vietata.

8.6 Specchi d'acqua

In presenza di specchi d'acqua il filo deve essere posato a una distanza maggiore, se lo specchio d'acqua non è delimitato da un ostacolo solido e alto almeno 10 cm.

Esempi:

- Stagno da giardino
- Piscina
- Ruscello o corso d'acqua



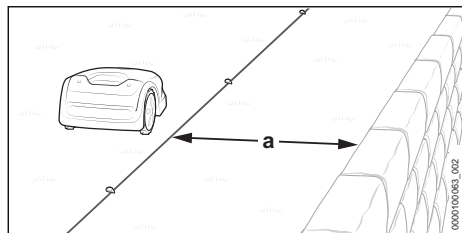
- Posare il filo perimetrale a una distanza $a = 1 \text{ m}$ parallelamente alla sponda dello specchio d'acqua.
- Se lo specchio d'acqua si trova sulla superficie di falciatura, delimitarlo con una superficie vietata.

8.7 Bordo di caduta

In presenza di bordi di caduta il filo deve essere posato a una distanza maggiore, se il bordo di caduta non è delimitato da un ostacolo solido e alto almeno 10 cm.

Esempi:

- Gradino
- Muro di sostegno
- Pendio moderato



- Posare il filo perimetrale a una distanza $a = 1$ m parallelamente al bordo di caduta.

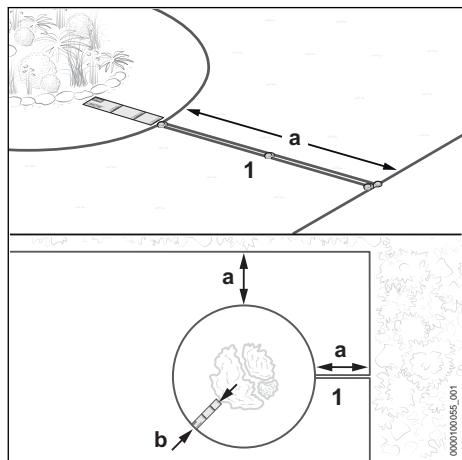
8.8 Superficie vietata

Le zone della superficie di falciatura sulle quali il robot rasaerba non può o non deve transitare devono essere delimitate mediante una superficie vietata.

Esempi:

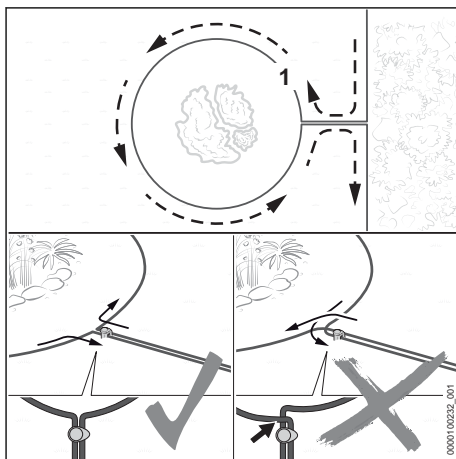
- Aiuola senza un bordo fisso e alto almeno 10 cm
- Stagno da giardino o piscina senza un bordo fisso e alto almeno 10 cm
- Ostacoli che non devono essere toccati
- Ostacoli non sufficientemente solidi
- Ostacoli più bassi di 10 cm

Per garantire un taglio perfetto, le superfici vietate non dovrebbero presentare forme concave.



- Posare il filo perimetrale (1) partendo dal margine in direzione della superficie vietata. Accertarsi che per la superficie vietata vengano rispettate le misure seguenti:
- Distanza minima da altri fili perimetrali $a = 55$ cm

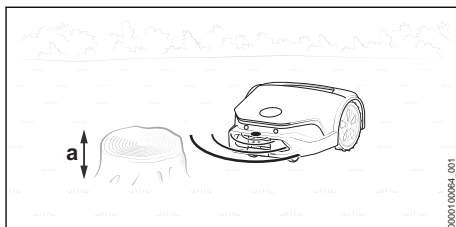
- Distanza del filo $b = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) (in presenza di specchi d'acqua e bordi di caduta $b = 1$ m)
- Diametro minimo della superficie vietata 74 cm (lunghezza: 2x dima distanziatrice iMOW®)



- Posare il filo perimetrale (1) attorno all'area da delimitare.
- Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo alla prima parte riportandolo fino al margine, evitando che i fili si incrocino.

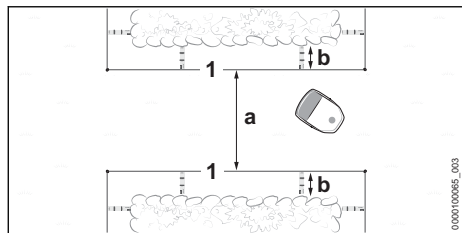
8.9 Ostacolo fisso

Un ostacolo fisso sulla superficie di falciatura non deve essere delimitato con una superficie vietata, se è più alto di 10 cm. L'ostacolo viene rilevato dai sensori a ultrasuoni e dal sensore antiurto.



- Un ostacolo fisso di altezza minima $a = 10$ cm non deve essere delimitato.

8.10 Strettoia



Il robot rasaerba attraversa tutte le strettoie, a condizione che venga rispettata una distanza minima (a) tra i fili perimetrali (1).

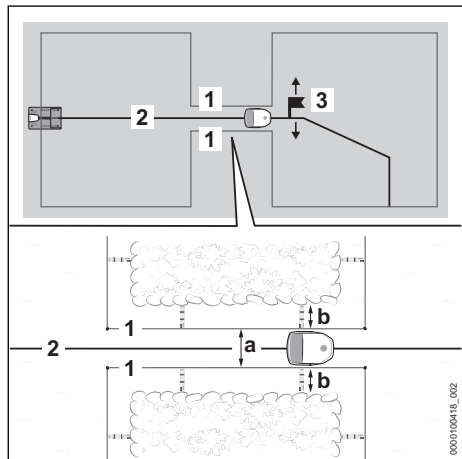
► Posare il filo perimetrale (1) come raffigurato e accertarsi che vengano rispettate le misure seguenti:

- Distanza minima tra i fili perimetrali (1) nella strettoia: $a = 2 \text{ m}$
- Se la strettoia è circonscritta da ostacoli laterali, tenere conto di un'ulteriore distanza $b = 37 \text{ cm}$ (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)

► Se la distanza minima $a = 2 \text{ m}$ tra i fili perimetrali (1) non viene raggiunta:

Posare un filo guida al centro della strettoia.

Strettoia con filo guida



Un filo guida (2) guida il robot rasaerba esattamente attraverso la strettoia, a condizione che venga rispettata una distanza minima (a) tra i fili perimetrali (1).

Al termine della messa in funzione è necessario impostare un punto di partenza (3) a valle della strettoia e la relativa frequenza di partenza. In caso contrario il robot rasaerba non riuscirà a

uscire dalla strettoia. I punti di partenza possono essere impostati tramite l'app "MY iMOW®".

► Posare il filo perimetrale (1) come raffigurato e accertarsi che vengano rispettate le misure seguenti:

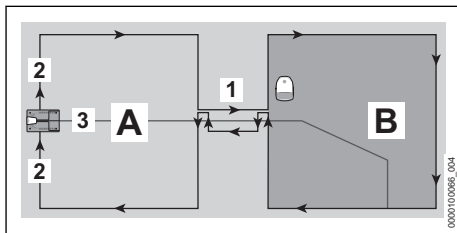
- Distanza minima tra i fili perimetrali (1) nella strettoia: $a = 55 \text{ m}$
- Se la strettoia è circonscritta da ostacoli laterali, tenere conto di un'ulteriore distanza $b = 37 \text{ cm}$ (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)

► Posare il filo guida (2) al centro della strettoia.

► Se la distanza minima $b = 37 \text{ cm}$ (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) non viene raggiunta, realizzare un corridoio per guidare il robot rasaerba verso un'altra superficie di falciatura 8.11 oppure delimitare la zona della strettoia dalla superficie di falciatura.

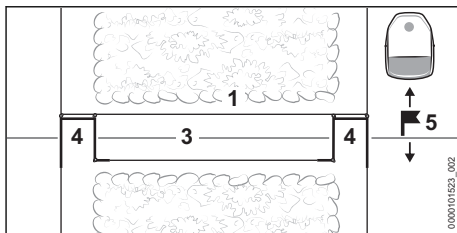
8.11 Corridoio

Descrizione del funzionamento



Un corridoio (1) consente di superare strettoie in modo mirato o di installare attraversamenti. Il corridoio divide la superficie di falciatura in una superficie principale (A) e in un'altra zona di falciatura (B).

Il filo perimetrale (2) viene posato senza interruzioni. Viene così creato il corridoio sul passaggio dalla superficie di falciatura principale (A) alla zona di falciatura (B).



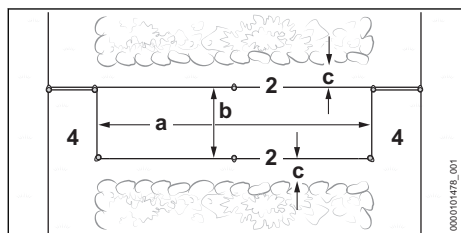
I tratti di svolta del filo (4) segnalano al robot rasaerba l'inizio o la fine di un corridoio.

Al centro del corridoio deve essere posato un filo guida (3).

A valle di un corridoio deve essere obbligatoriamente definito un punto di partenza (5) nella zona di falciatura (B). In caso contrario il robot rasaerba non riuscirà a raggiungere l'altra zona di falciatura (B) dalla superficie di falciatura principale (A) attraversando il corridoio. I punti di partenza e la relativa frequenza di partenza possono essere impostati tramite l'app "MY iMOW®".

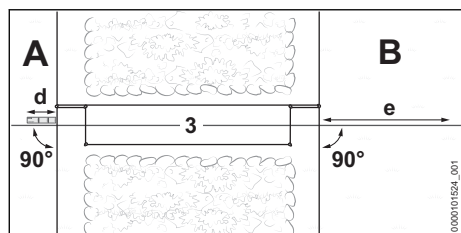
All'interno di un corridoio la falciatura non viene eseguita.

Indicazioni generali



► Sincerarsi che siano soddisfatte le seguenti condizioni:

- La distanza minima tra i tratti di filo (4) è pari ad $a = 74$ cm (lunghezza: 2x dima distanziatrice iMOW® Ruler).
- La distanza tra i fili perimetrali (2) è pari almeno a $b = 55$ cm.
- La distanza da ostacoli laterali è pari almeno a $c = 15$ cm.

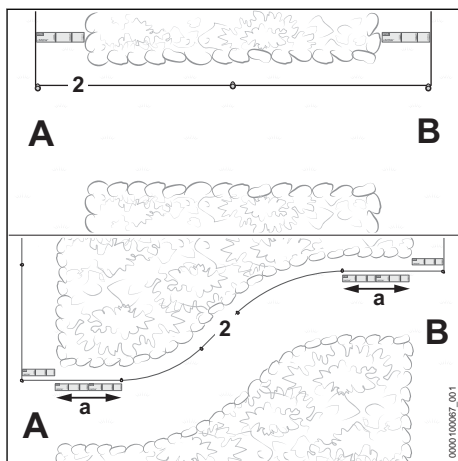


► Sincerarsi che siano soddisfatte le seguenti condizioni:

- Il filo guida (3) può essere condotto a monte del corridoio su una lunghezza minima $d = 37$ cm (lunghezza: 1x dima distanziatrice iMOW®) in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) rispetto al corridoio.
- Il filo guida (3) può essere condotto a valle del corridoio su una lunghezza minima $e = 2$ m in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) dal corridoio fino nella zona di falciatura (B).

- Se non è possibile rispettare le distanze e le lunghezze, è necessario separare la zona di falciatura (B) dalla superficie di falciatura principale (A) e definire una superficie secondaria.

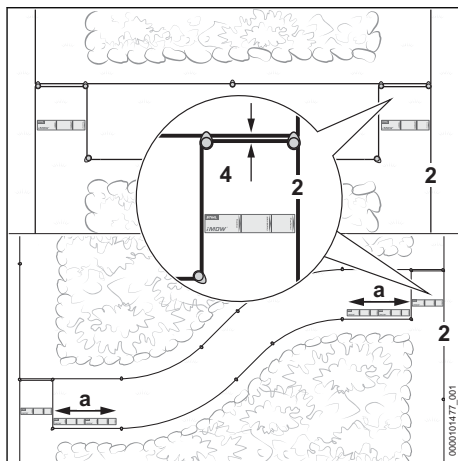
Posa di corridoio



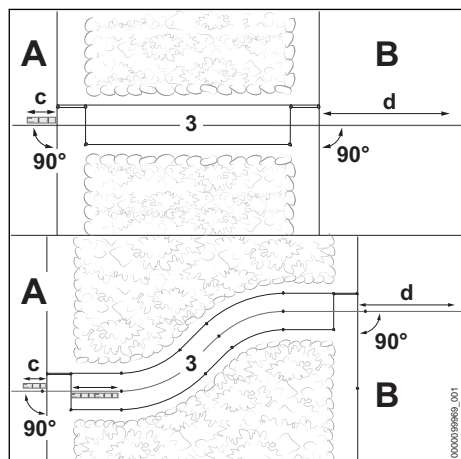
► Condurre il filo perimetrale (2) dalla superficie di falciatura principale (A) fino alla zona di falciatura (B), come illustrato.

► Se il corridoio viene posato ad arco, posare il filo perimetrale (2) a una lunghezza $a = 74$ cm (lunghezza: 2x dima distanziatrice iMOW®) all'inizio e alla fine del corridoio in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) rispetto alla superficie di falciatura.

► Condurre il filo perimetrale (2) in senso orario intorno alla zona di falciatura (B) fino a tornare al corridoio.



- Condurre il filo perimetrale (2) su una lunghezza di 37 cm (lunghezza: 1x dima distanziatrice iMOW®) in direzione parallela e ravvicinata, evitando incroci.
- Condurre il filo perimetrale (2) a una distanza minima di 55 cm in direzione parallela alla superficie di falciatura principale (A).
- Condurre il filo perimetrale (2) su una lunghezza di 37 cm (lunghezza: 1x dima distanziatrice iMOW®) in direzione parallela e ravvicinata rispetto alla superficie di falciatura (A), evitando incroci.
- Se il corridoio viene posato ad arco, posare il filo perimetrale (2) a una lunghezza $a = 74$ cm (lunghezza: 2x dima distanziatrice iMOW®) all'inizio e alla fine del corridoio in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) rispetto alla superficie di falciatura.
- Concludere la posa del filo sulla superficie di falciatura principale (A).

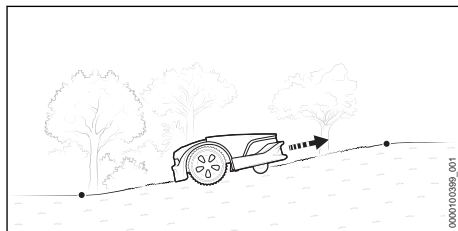


- Condurre il filo guida (3) sulla superficie di falciatura principale (A) a una lunghezza minima $c = 37$ cm (lunghezza: 1x dima distanziatrice iMOW®) in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) rispetto al corridoio.
- Posare il filo guida al centro del corridoio.
- Condurre il filo guida (3) a valle del corridoio su una lunghezza minima $d = 2$ m in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) fino nella zona di falciatura (B).

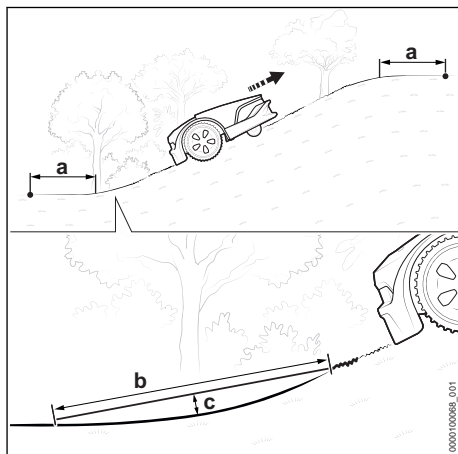
8.12 Pendenze

Il robot rasaerba è in grado di transitare e falciare su pendenze fino al 45 %. Le ruote di trazione iMOW® consentono di transitare e falciare

su pendenze fino al 55 %. Le ruote di trazione iMOW® sono disponibili come accessori.



- Se all'interno di una superficie di falciatura è presente una pendenza fino al 27 %, posare il filo perimetrale normalmente.

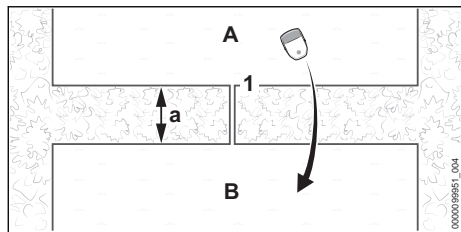


- Se all'interno di una superficie di falciatura è presente una pendenza superiore al 27%, a monte e a valle della pendenza posare il filo di guida con una distanza minima $a = 1,20$ m.
- Per fare in modo che il robot rasaerba sia in grado di transitare nel tratto tra terreno in piano e pendenza, il raggio di curvatura in questo tratto deve permettere un passaggio a una distanza massima dal terreno $c = 10$ cm su una lunghezza $b = 1$ m.

8.13 Superficie accessoria

Il robot rasaerba non può raggiungere da solo una superficie accessoria, ma deve essere collocato in questa superficie dal cliente.

Nella superficie accessoria non può essere posato alcun filo guida.



- Condurre e posare il filo perimetrale (1) dalla superficie principale (A) nella superficie accessoria (B).

Distanza minima dai fili perimetrali $a = 74$ cm (lunghezza: $2 \times$ dima distanziatrice iMOW®)

- Accertarsi che la lunghezza del filo perimetrale (1) non sia superiore a 850 m.
- Far ritornare il filo perimetrale (1) alla superficie di falciatura (A) posandolo parallelo e molto vicino all'altro filo, evitando che i fili si incrocino.

8.14 Superficie di falciatura di piccole dimensioni

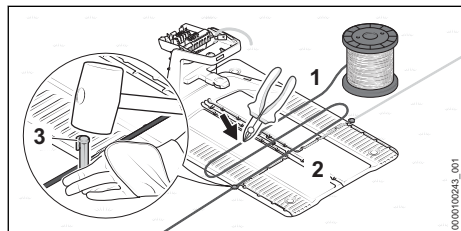
Nel caso di superfici di falciatura di piccole dimensioni, per le quali sono necessari meno di 20 m di filo perimetrale, deve essere utilizzato il modulo per piccole superfici STIHL AKM 100.

STIHL AKM 100 stabilizza il segnale del cavo e viene integrato nel filo perimetrale mediante appositi connettori.

9 Completamento della posa del filo perimetrale

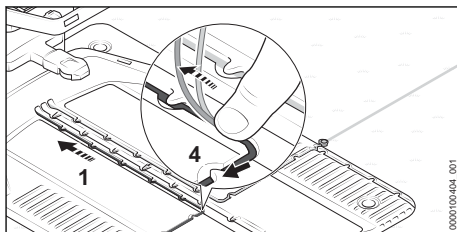
9.1 Completamento della posa del filo perimetrale

Docking station sul margine della superficie di falciatura, docking station sul margine del prato

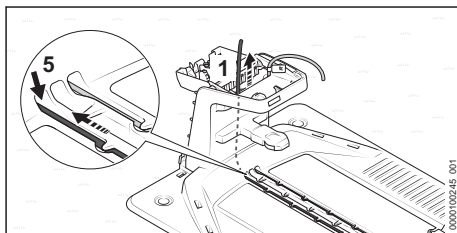


- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (2) con un chiodo di fissaggio (3).

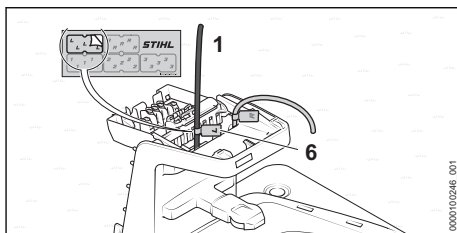
- Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (2), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).

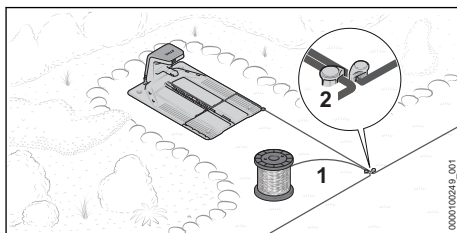


- Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (5) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.

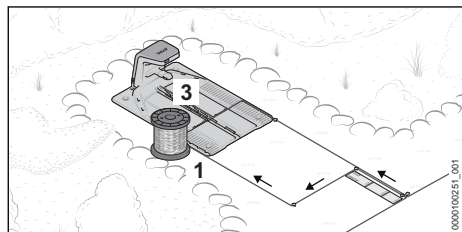


- Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (6) adatto.

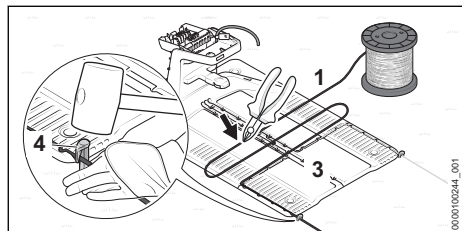
Docking station al di fuori della superficie di falciatura



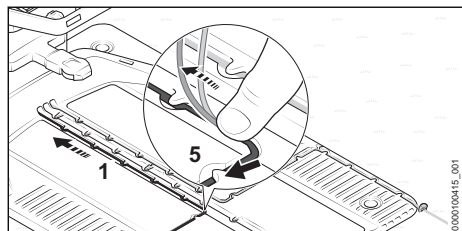
- Condurre il filo perimetrale (1) molto vicino al filo perimetrale già posato e fissarlo con un chiodo di fissaggio (2).



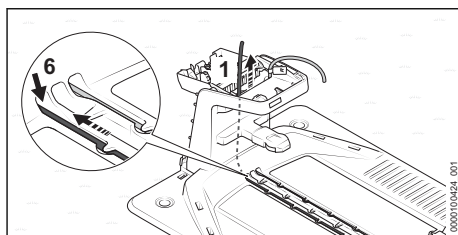
- Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo all'altro filo perimetrale su una lunghezza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) fino alla docking station, evitando che i fili si incrocino.
- Ricondurre il filo perimetrale (1) fino al margine e di nuovo fino alla piastra di base (3).



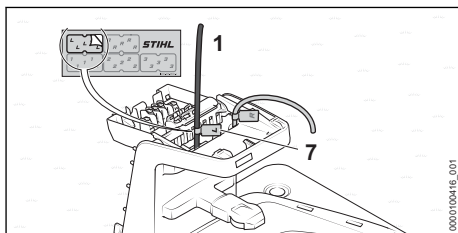
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).
- Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (3), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (5).



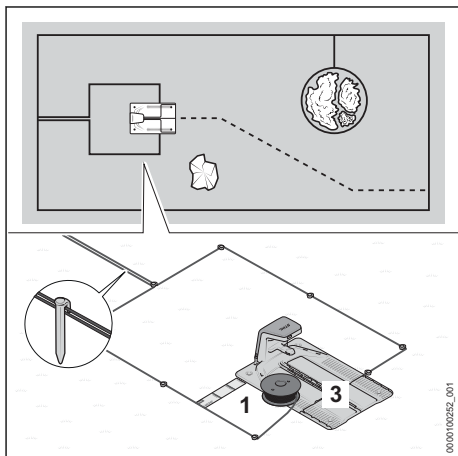
- Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (6) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.



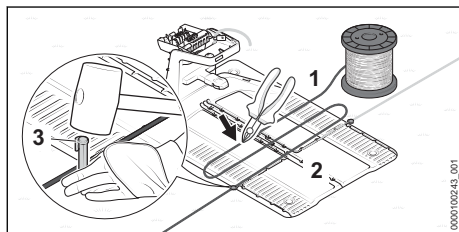
- Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (7) adatto.

Al termine della messa in funzione è strettamente necessario impostare un punto di partenza nella superficie di falciatura. In caso contrario il robot rasaerba non riuscirà a orientarsi sulla superficie di falciatura. I punti di partenza e la relativa frequenza di partenza possono essere impostati tramite l'app "MY iMOW®".

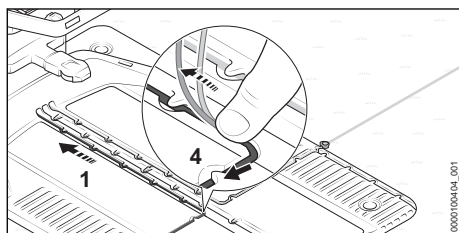
Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura



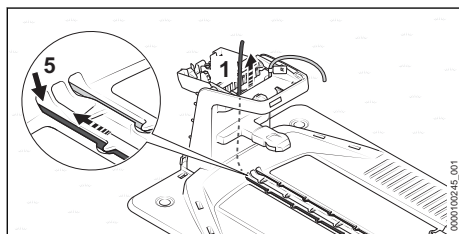
- Condurre il filo perimetrale (1) molto vicino al filo perimetrale già posato.
- Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo all'altro filo perimetrale fino alla docking station, evitando che i fili si incrocino.
- Condurre il filo perimetrale (1) a una distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) attorno alla piastra di base (3) in avanti.



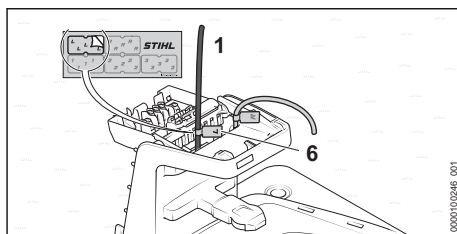
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (2) con un chiodo di fissaggio (3).
- Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (2), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).



- Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (5) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.



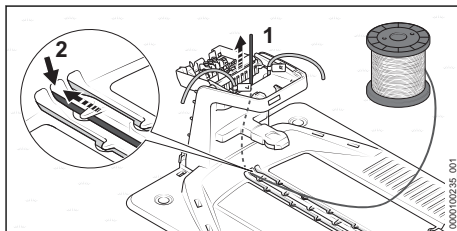
- Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (6) adatto.

10 Posa del filo guida

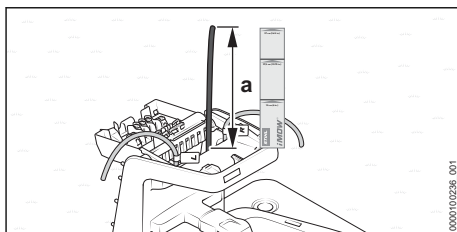
10.1 Posa del filo guida

Già durante la posa del filo perimetrale occorre tenere in considerazione la posizione di tutti i fili guida.

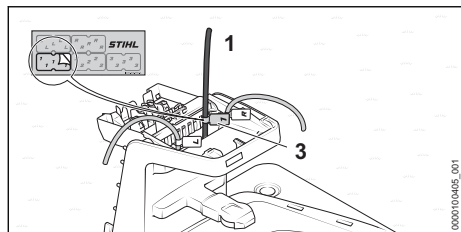
- Leggere le indicazioni generali sulla posa del filo guida 8.2.



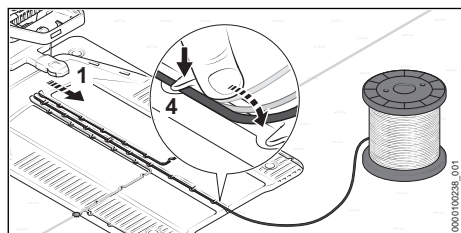
- Infilare l'inizio del filo guida (1) nel passacavi centrale (2) e farlo scorrere. Spingere il filo guida (1) verso l'alto all'interno della docking station.



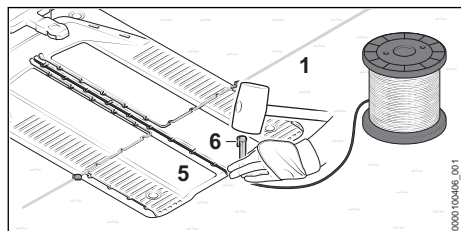
- Fare scorrere il filo guida (1) fino a farlo sporgere per una lunghezza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) verso l'alto.



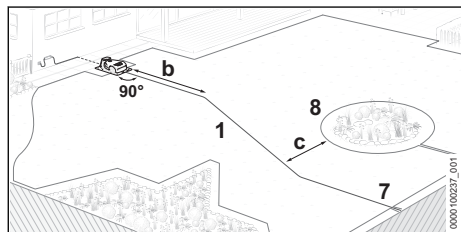
- Contrassegnare il filo guida (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (3) adatto. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.



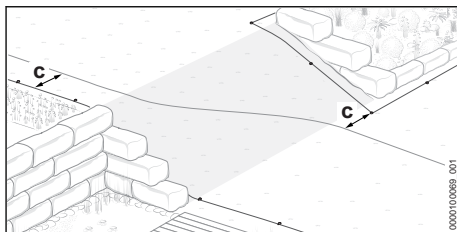
- Posare il filo guida (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).



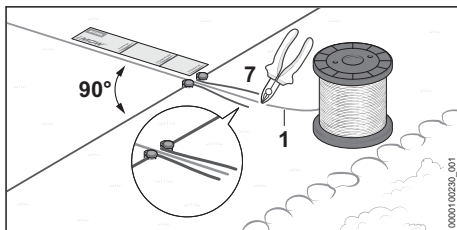
- Fissare il filo guida (1) direttamente alla piastra di base (5) con un chiodo di fissaggio (6).



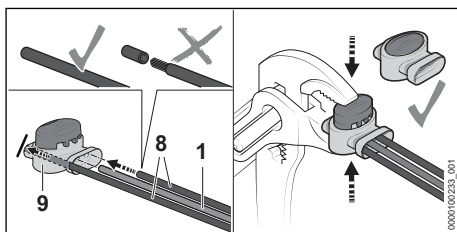
- Condurre il filo guida (1) su una lunghezza $b = 2$ m in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) dalla docking station nella superficie di falciatura.
- Condurre il filo guida (1) fino all'anello di filo (7) al margine della superficie di falciatura. La distanza minima dal filo perimetrale (8) deve essere $c = 27,5$ cm.



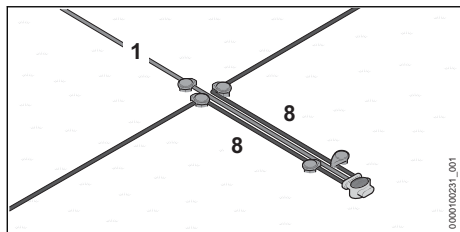
- Sui tratti in pendenza posare il filo guida in diagonale. La distanza minima dal filo perimetrale deve essere $c = 27,5$ cm.



- Condurre il filo guida (1) su una lunghezza minima di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) fino all'anello di filo (7).
- Posare il filo guida (1) al centro dell'anello di filo (7).
- Tagliare il filo guida (1) alla fine dell'anello di filo (7) con una tronchese e portare tutte le estremità del filo alla stessa lunghezza.



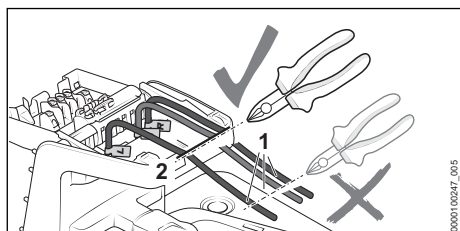
- Infilare le estremità dei fili perimetrali (8) e del filo guida (1) fino alla battuta nel connettore (9). Le estremità dei fili non devono essere spestate.
- Chiudere il connettore (1) con una pinza fino alla battuta.



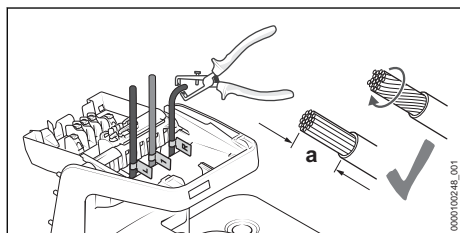
- Condurre i fili perimetrali (8) e il filo guida (1) paralleli e molto vicini tra loro, evitando che i fili si incrocino.
- Fissare i fili con altri chiodi di fissaggio.

11 Collegamento elettrico della docking station

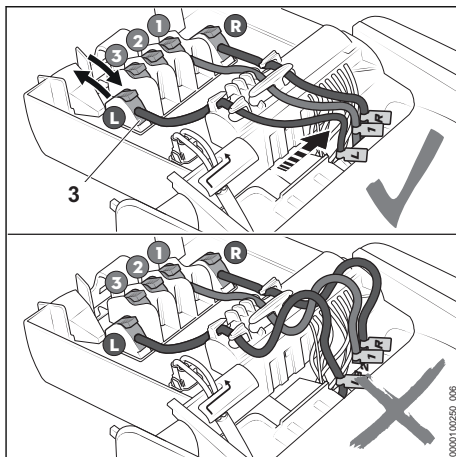
11.1 Collegamento del filo perimetrale e del filo guida



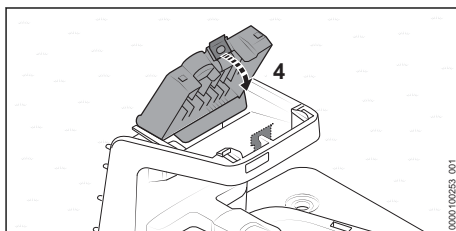
- Tendere leggermente le estremità dei fili (1) e tagliarli con una tronchese lungo il bordo (2).



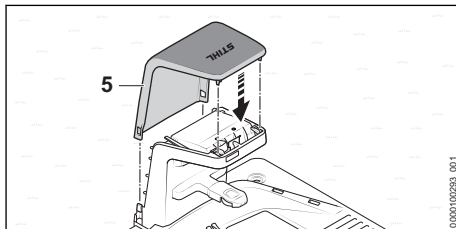
- Spelare le estremità dei fili per una lunghezza $a = 10$ mm.
- Torcere i trefoli in modo che non sporgano.



- Abbinare le estremità dei fili etichettate ai rispettivi morsetti.
- Portare in avanti la levetta (3) del rispettivo morsetto per aprire.
- Introdurre l'estremità del filo spelata nel morsetto corrispondente e riportare in avanti la levetta (3) per chiudere.
- Fissare il filo perimetrale e il filo guida nei fermacavi come raffigurato e spingerli verso destra.

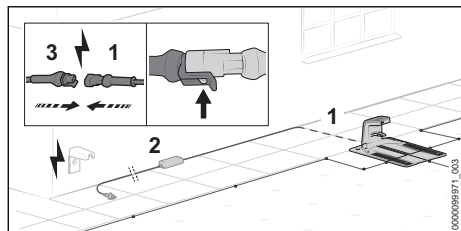


- Ribaltare in avanti la copertura (4). La copertura (4) scatta in posizione in modo percepibile.

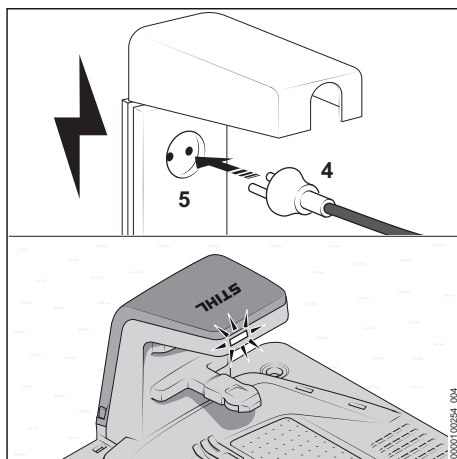


- Applicare la cappottatura (5). La cappottatura (5) scatta in posizione in modo udibile.

11.2 Posa del cavo di carica e collegamento dell'alimentatore



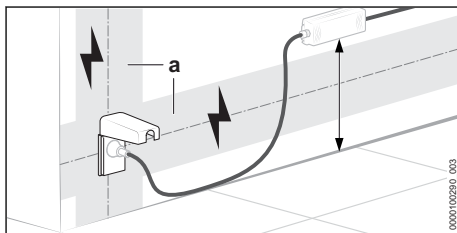
- Posare il cavo di carica (1) fino all'ubicazione dell'alimentatore (2).
- Scegliere l'ubicazione dell'alimentatore (2) in modo che siano soddisfatte le condizioni seguenti:
 - L'alimentatore (2) e il cavo di collegamento si trovano al di fuori della superficie di falciatura.
 - Una presa adatta si trova vicino all'alimentatore (2).
 - L'alimentatore (2) si trova su una superficie piana e non sempre bagnata.
 - L'alimentatore (2) è rialzato dal suolo, se può rimanere esposto a lungo a umidità costante.
 - Se possibile: la posizione di installazione deve essere protetta dalle intemperie e all'ombra.
- Posare il cavo di carica in modo tale da soddisfare le condizioni seguenti:
 - Il cavo di carica (1) si trova al di fuori della superficie di falciatura.
 - Il cavo di carica (1) è posato in modo tale da evitare che le persone vi inciampino.
 - Il cavo di carica (1) non è teso o ingarbugliato.
 - Il cavo di carica (1) è completamente avvolto e non si trova sotto la docking station.
 - Il cavo di carica (1) non si trova su una superficie costantemente bagnata.
- Collegare il cavo di carica (1) alla spina (3) dell'alimentatore (2) facendolo scattare completamente in posizione.



- Innestare la spina di rete (4) in una presa installata correttamente (5).
Il LED sulla docking station si accende in verde.

11.3 Montaggio dell'alimentatore su una parete

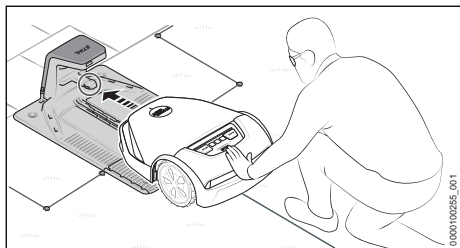
L'alimentatore può essere montato su una parete.



- Montare l'alimentatore in modo che siano soddisfatte le seguenti condizioni:
 - Usare un sistema di fissaggio adeguato.
 - L'alimentatore è orizzontale.
 Rispettare le seguenti distanze:
 - L'alimentatore si trova lontano dalla zona (a) dove sono presenti possibili installazioni elettriche.
 - Una presa adatta si trova vicino all'alimentatore.
 - Se possibile: la posizione di installazione deve essere protetta dalle intemperie e all'ombra.

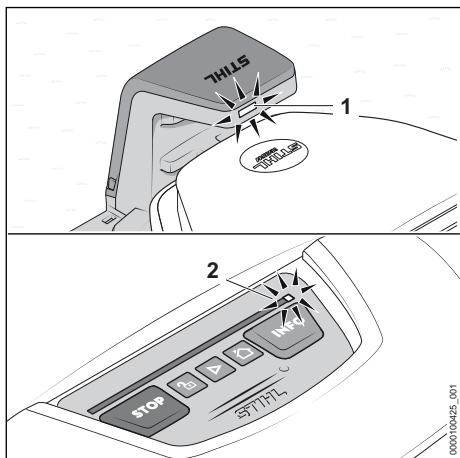
12 Carica del robot rasaerba

12.1 Carica del robot rasaerba



- Spingere il robot rasaerba fino all'arresto nella docking station. Il robot rasaerba esegue un avvio del sistema e viene caricato.

Il tempo di carica dipende da diverse condizioni, ad esempio dalla temperatura della batteria o dalla temperatura ambiente. Per un rendimento ottimale, rispettare gli intervalli di temperatura raccomandati, 23.7.

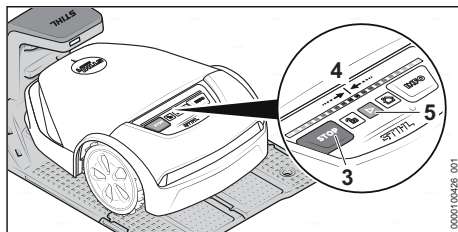


I LED (1) sulla docking station si accendono in bianco. Sulla barra luminosa del robot rasaerba si accende un LED (2) bianco.

Dopo la prima carica, il robot rasaerba si ricaricherà in automatico, non appena torna nella docking station alla fine di un processo di taglio.

Carica a risparmio energetico

Per caricare la batteria del robot rasaerba consumando la minore quantità di energia, oltre alla funzione di carica è possibile disattivare tutte le funzioni supplementari non necessarie del robot rasaerba e della docking station.



- Se le "Funzioni di accesso" sono attivate nell'app "MY iMOW®", disattivare "Funzioni di accesso".

Premere le seguenti combinazioni di tasti in successione:

- Premere "STOP" (3).
Il robot rasaerba viene arrestato e bloccato.
- Premere e tenere premuto "STOP" (3) finché la barra luminosa (4) si accende completamente in rosso.
- Premere "STOP" (3).
La barra luminosa (4) lampeggia due volte. Il blocco del robot rasaerba è attivato.
- Premere e tenere premuto "STOP" (3) finché la barra luminosa (4) si accende completamente in rosso e successivamente lampeggia due volte in rosso.
La modalità "Carica a risparmio energetico" è attivata. La batteria del robot rasaerba viene caricata completamente. Tutte le funzioni supplementari sono disattivate.

Dopo la carica il robot rasaerba deve essere attivato affinché sia di nuovo pronto per l'uso:

- Premere il tasto "START" (5).
Il robot rasaerba è pronto per l'uso.

13 Collegamento dell'interfaccia Bluetooth®

13.1 Configurazione dell'interfaccia Bluetooth®

Il robot rasaerba invia regolarmente un segnale Bluetooth® per potersi connettere a un dispositivo mobile.

Per poter utilizzare il robot rasaerba, l'interfaccia radio Bluetooth® deve essere protetta con una password tramite l'app "MY iMOW®".

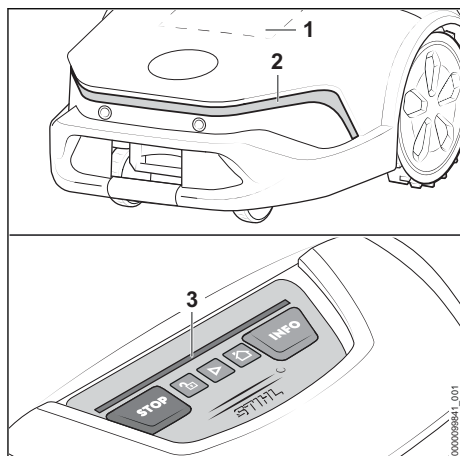
- Scaricare l'app "MY iMOW®" dall'App Store del dispositivo mobile e creare un account.
- Aggiungere il robot rasaerba all'account.

- Seguire le istruzioni sullo schermo e proteggere l'interfaccia Bluetooth® con una password.
Dopo l'assegnazione della password, il dispositivo mobile è autorizzato a controllare e configurare il robot rasaerba.

Un altro dispositivo mobile può essere autorizzato solo inserendo la password scelta. In questo modo il robot rasaerba è protetto contro l'accesso non autorizzato.

14 Sequenze luminose sul robot rasaerba e sulla docking station

14.1 Barre luminose sul robot rasaerba



Il display a matrice (1) e le barre luminose (2 e 3) indicano lo stato del robot rasaerba ed eventuali guasti.

Il display a matrice (1) e la barra luminosa anteriore (2) sono attivi solo al cambio di stato e restano accesi per 20 secondi.

Sequenza luminosa bianca:

- nessuna falciatura attiva.

Sequenza luminosa verde:

- una falciatura attiva.
- La barra luminosa posteriore (3) indica l'avanzamento del processo di taglio.

Sequenza luminosa rossa:

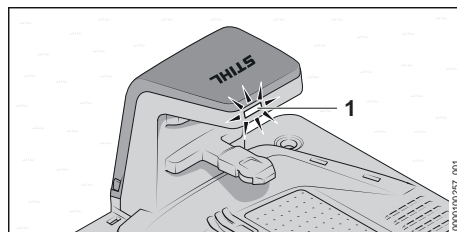
- il blocco dell'apparecchio è attivo.
- Segnalazione di guasto.

Sequenza luminosa blu: sulla barra luminosa posteriore (3):

- Il robot rasaerba sta ricevendo un aggiornamento di sistema.

Se dall'app "MY iMOW®" è attivata l'"animazione ambiente", la barra luminosa anteriore (2) si accende di luce fissa bianca, quando il robot rasaerba è in movimento. Quando cambia lo stato, l'"animazione ambiente" si dissolve per 20 secondi.

14.2 LED sulla docking station



Il LED (1) indica lo stato della docking station ed eventuali guasti.

Il LED (1) si accende in bianco:

- La docking station è pronta per l'uso.

LED (1) lampeggiante in bianco:

- Il robot rasaerba è in carica.

LED (1) pulsante in bianco:

- Il robot rasaerba si trova nella docking station ed è pronto.

Il LED (1) si accende in verde:

- Il robot rasaerba non si trova nella docking station e la docking station funziona regolarmente.

Il LED (1) si accende in rosso:

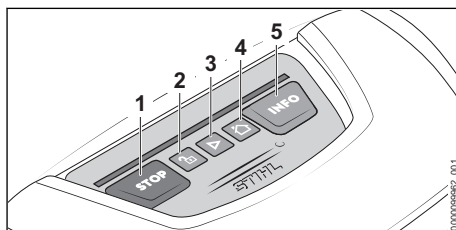
- È presente un guasto.

Il LED (1) si accende in blu:

- Comunicazione con il robot rasaerba in corso.

15 Uso e regolazione del robot rasaerba

15.1 Quadro di comando



Usando i pulsanti (1 - 5) è possibile comandare il robot rasaerba nelle sue funzioni di base. Tutte le funzioni sono disponibili tramite l'app "MY iMOW®".

Avvio della falciatura

- Premere "START" (3).
Il robot rasaerba inizia la falciatura e, al termine, torna automaticamente alla docking station.

Arresto della falciatura e blocco del robot rasaerba

- Premere "STOP" (1).
Il robot rasaerba e il gruppo di falciatura si arrestano. Il robot rasaerba viene bloccato.

Invio del robot rasaerba alla docking station

- Premere "HOME" (4).
Il robot rasaerba torna alla docking station.

Sblocco del robot rasaerba

- Premere il pulsante con il "LUCCHETTO" (2).
- Premere la combinazione di tasti visualizzata.

Consultazione di informazioni

- Premere "INFO" (5).
Il robot rasaerba riproduce informazioni acustiche sullo stato corrente.

15.2 App "MY iMOW®"

Per poter utilizzare comodamente il robot rasaerba, è necessario disporre dell'app "MY iMOW®". Il robot rasaerba può essere comandato e impostato dall'app "MY iMOW®".

Il robot rasaerba può essere connesso con un dispositivo mobile tramite una connessione di rete wireless (WiFi) e una connessione radiomobile o tramite Bluetooth®. Il robot rasaerba può essere comandato e impostato da un computer desktop tramite la web app "MY iMOW®".

Funzioni principali

- Avvio e arresto del processo di taglio
- Programma di taglio
 - Impostazione dei tempi di taglio⁵ (tramite una procedura guidata o manualmente).
 - Impostazione dei punti iniziali (opzionale)
 - Selezione delle zone (opzionale)
- Regolazione dell'altezza di taglio
- Accesso all'apparecchio
 - Impostazione della zona base

- Impostazione dell'allarme
- Attivazione dell'ottimizzazione bordi
- Esecuzione di un test del segnale del filo
- Attivazione dell'animazione ambiente
- Attivazione del promemoria "Controlla lame"
- Accesso remoto al robot rasaerba tramite una connessione di rete wireless (WiFi)
- Accesso remoto al robot rasaerba tramite una connessione radiomobile
- Guida

Informazioni sull'integrazione nella rete domestica

Per una maggiore sicurezza dei dati, l'iMOW®, può essere integrato nella rete domestica separatamente da dispositivi personali. A tale scopo, gli attuali router WiFi offrono la possibilità di configurare una rete aggiuntiva separata, ad es. un WiFi per dispositivi IoT o un WiFi per gli ospiti. In questo modo non è presente alcuna connessione a dati e dispositivi personali.

Le connessioni WiFi devono essere protette con una password. La password non deve essere trasmessa a terzi.

La configurazione delle connessioni WiFi e la funzionalità del router dipendono dal fabbricante del router.

16 Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio

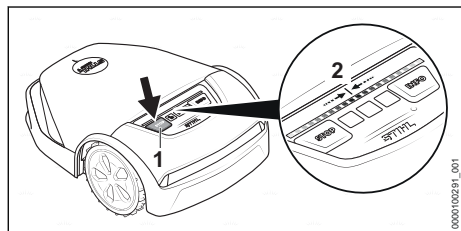
16.1 Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio



⁵I tempi di taglio devono essere adattati alle condizioni locali e alle condizioni meteo. Per evitare di lasciare tracce sul prato, nei periodi di forte crescita dell'erba si consiglia di ridurre i tempi di taglio. Non tagliare con il robot rasaerba in condizioni di gelo, per non rovinare il prato.

**AVVERTENZA**

- Se il robot rasaerba non si arresta come descritto nelle presenti istruzioni d'uso e non viene fermato attivando il blocco dell'apparecchio, può accendersi inavvertitamente. Questo può causare gravi lesioni personali e danni materiali.
 - ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio durante il trasporto, la conservazione, la pulizia, la manutenzione, la riparazione o in caso di cambiamenti di funzionamento o comportamento insolito.



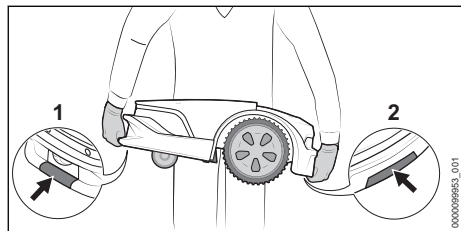
- ▶ Premere "STOP" (1).
Il robot rasaerba viene arrestato e bloccato.
- ▶ Premere e tenere premuto "STOP" (1) finché la barra luminosa (2) si accende completamente in rosso.
- ▶ Premere "STOP" (1).
La barra luminosa (2) lampeggia due volte. Il blocco del robot rasaerba è attivato. Il robot rasaerba può essere trasportato, riposto per la conservazione, pulito o sottoposto a manutenzione.

17 Trasporto

17.1 Trasporto del robot rasaerba

- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.

Trasporto del robot rasaerba a mano



- ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.

- ▶ Afferrare il robot rasaerba dal punto di presa anteriore (1) e posteriore (2).

Trasporto del robot rasaerba in un veicolo

- ▶ Fissare il robot rasaerba in modo che non possa ribaltarsi e muoversi.

17.2 Trasporto della batteria

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

- ▶ Accertarsi che la batteria sia in condizioni di sicurezza.
- ▶ Sistemare la batteria nell'imballaggio in modo che non possa muoversi.
- ▶ Fissare l'imballaggio in modo da evitare che si muova.

La batteria è soggetta ai requisiti per il trasporto di sostanze pericolose. La batteria è classificata come UN 3480 (batterie agli ioni di litio) ed è stata testata secondo il Manuale ONU Prove e criteri, Parte III Sottosezione 38.3.

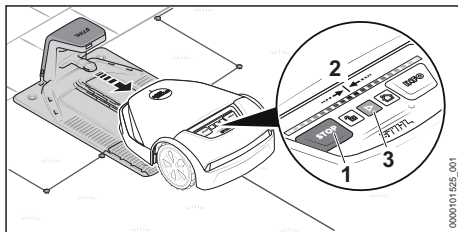
Le regole di trasporto sono riportate in www.stihl.com/safety-data-sheets.

18 Conservazione

18.1 Preparazione del robot rasaerba per la conservazione

In caso di interruzioni prolungate dell'esercizio, ad es. durante la pausa invernale, STIHL consiglia di mettere il robot rasaerba in "letargo". Il "letargo" disattiva tutte le funzioni supplementari non necessarie del robot rasaerba e garantisce una scarica ridotta della batteria.

- ▶ Se le "Funzioni di accesso" sono attivate nell'app "MY iMOW®", disattivare "Funzioni di accesso".
- ▶ Se il livello di carica del robot rasaerba è inferiore al 50%, caricare il robot rasaerba fino al 50%.



- ▶ Rimuovere il robot rasaerba dalla docking station.

Premere le seguenti combinazioni di tasti in successione:

- Premere "STOP" (1).
Il robot rasaerba viene arrestato e bloccato.
- Premere e tenere premuto "STOP" (1) finché la barra luminosa (2) si accende completamente in rosso.
- Premere "STOP" (1).
La barra luminosa (2) lampeggia due volte. Il blocco del robot rasaerba è attivato.
- Premere e tenere premuto "STOP" (1) finché la barra luminosa (2) si accende completamente in rosso e successivamente lampeggia due volte in rosso.
La modalità "Letargo" è attivata. Tutte le funzioni supplementari sono disattivate.

Dopo la pausa invernale il robot rasaerba deve essere attivato affinché sia di nuovo pronto per l'uso:

- Posizionare il robot rasaerba nella superficie di falciatura.
- Premere il tasto "START" (3).
La modalità "Letargo" è disattivata e il robot rasaerba è di nuovo pronto per l'uso.

18.2 Conservazione del robot rasaerba

- Conservare il robot rasaerba in modo tale da soddisfare le seguenti condizioni:
 - Il robot rasaerba è fuori dalla portata dei bambini.
 - Il robot rasaerba è pulito e asciutto.
 - Il robot rasaerba è in un luogo chiuso.
 - La batteria del robot rasaerba è carica.
 - Il robot rasaerba non è conservato al di fuori dell'intervallo di temperatura consigliato,  23.6.
 - Il robot rasaerba non può ribaltarsi.
 - Il robot rasaerba non può muoversi.
 - Il robot rasaerba è in posizione orizzontale sulle ruote.
 - Sul robot rasaerba non sono appoggiati oggetti.

Il robot rasaerba può essere conservato anche su un supporto a parete. Il supporto a parete è disponibile come accessorio.

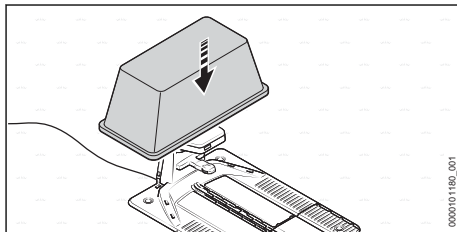
AVVISO

- Se non viene conservato come descritto in queste istruzioni d'uso, il robot rasaerba potrebbe subire una scarica profonda e danneggiarsi irreparabilmente.
 - Caricare la batteria del robot rasaerba prima di riporla per la conservazione.

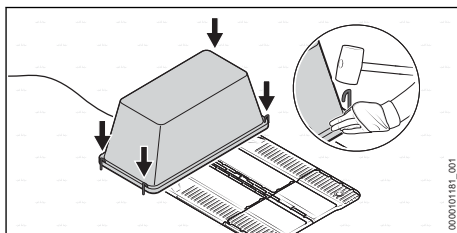
18.3 Conservazione della docking station, del cavo di carica e dell'alimentatore

In caso di interruzioni prolungate dell'esercizio, ad es. durante la pausa invernale, la docking station, il cavo di carica e l'alimentatore possono rimanere sulla superficie da falciare.

- Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.
- Proteggere la spina di rete dalle intemperie.
- Pulire tutti i componenti.



- Coprire la docking station, ad es., con un grosso secchio o un cassoncino per malta.



- Fissare il secchio o il cassoncino per malta al suolo con chiodi appositi.

Smontaggio della docking station, del cavo di carica e dell'alimentatore

Per la conservazione del supporto a parete disponibile come accessorio, oppure se non è possibile realizzare una copertura, la docking station, è anche possibile smontare il cavo di carica e l'alimentatore.

- Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.
- Pulire tutti i componenti.
- Staccare il cavo di carica dalla docking station e dall'alimentatore e avvolgerlo.
- Smontare l'alimentatore e avvolgere il cavo di collegamento.
- Staccare il filo perimetrale e il filo guida dalla docking station.
- Ingrassare le estremità dei fili per proteggerle dalla corrosione e metterle al riparo dalle intemperie.

- Smontare la docking station.

19 Pulizia

19.1 Pulizia del robot rasaerba

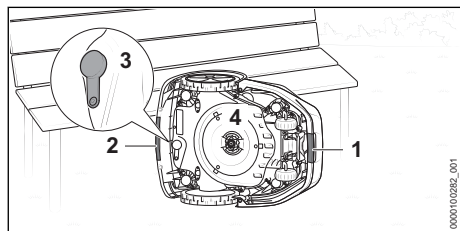


AVVERTENZA

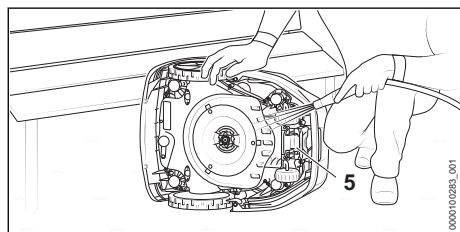
- I bordi di taglio delle lame sono affilati. L'utilizzatore potrebbe tagliarsi.
 - Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.

Pulire il robot rasaerba a intervalli regolari. L'intervallo di pulizia dipende dalle condizioni di impiego e può essere influenzato da umidità, tipo di erba e crescita dell'erba.

- Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.



- Afferrare il robot rasaerba dal punto di presa anteriore (1) e posteriore (2).
- Posizionare il robot rasaerba su un lato e bloccarlo per evitare che si ribalti.
- Controllare che il tappo (3) della presa di diagnosi non sia danneggiato e che sia correttamente inserito in sede.
- Se il disco portalame (4) è molto sporco; smontare il disco portalame (4).



- Rimuovere lo sporco ostinato con un bastoncino di legno o una spazzola morbida. All'occorrenza, utilizzare un detergente a pH neutro. STIHL consiglia lo STIHL MultiClean.
- Lavare lo sporco distaccato con un leggero getto d'acqua.
- Pulire la parte inferiore del robot rasaerba con un panno umido.
- Pulire le lame e il disco portalame.

Per ottenere un buon risultato di taglio e un funzionamento regolare, le lame devono avere libertà di movimento.

- Pulire i contatti di carica (5) con un panno umido.
- Pulire la cappottatura e il quadro di comando con un panno umido.

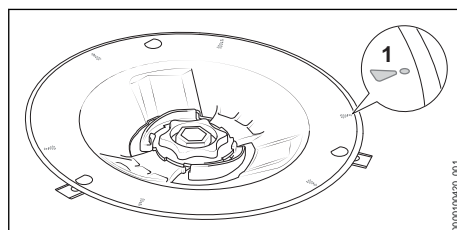
19.2 Pulizia della docking station, dell'alimentatore, del cavo di carica e dei collegamenti a spina

- Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.
- Pulire la docking station, l'alimentatore e il cavo di carica con un panno umido.
 - Se necessario, rimuovere lo sporco ostinato con una spazzola morbida.
- Pulire i collegamenti a spina con un panno asciutto e privo di pelucchi.
 - Se necessario, rimuovere lo sporco ostinato con un pennello.

20 Manutenzione e sostituzione delle lame

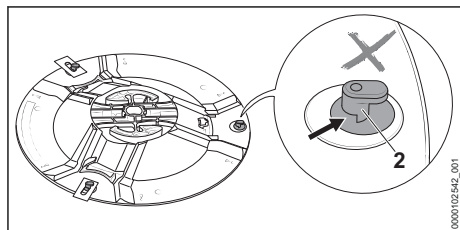
20.1 Controllo visivo

- Controllare regolarmente il robot rasaerba:
 - Pulizia dei contatti di carica
 - Controllare che la cappottatura e il listello di protezione non siano danneggiati.
 - Controllare la libertà di movimento delle ruote.
- Controllare che le lame non siano danneggiate, usurate, spaccate e che girino liberamente.
- Solitamente, le lame sono utilizzabili per più settimane. La durata delle lame può essere molto influenzata dai tempi di taglio impostati, dalla qualità dell'erba, dalla crescita dell'erba, da sabbia, rami o fogliame presenti sulla superficie da falciare.

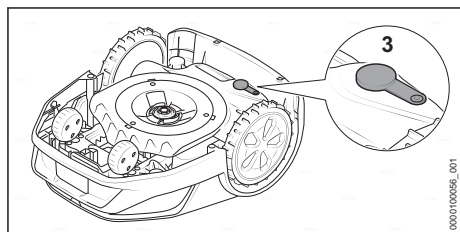


- Controllare che il disco portalame non sia danneggiato né usurato.

- Se le tacche di usura (1) sono consumate e si sono formati dei fori, sostituire il gruppo di falciatura.



- Controllare che i perni a L (2) non siano danneggiati e usurati.
- Se i perni a L (2) sono usurati per più della metà del valore consentito, sostituire il gruppo di falciatura.



- Controllare che il tappo (3) della presa di diagnosi non sia danneggiato e che sia correttamente inserito in sede.

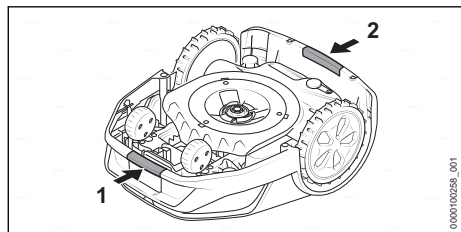
20.2 Sostituzione delle lame



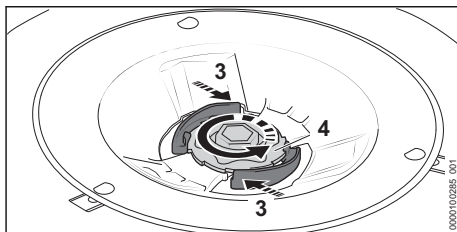
AVVERTENZA

- I bordi di taglio delle lame sono affilati. L'utilizzatore potrebbe tagliarsi.
 - Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.

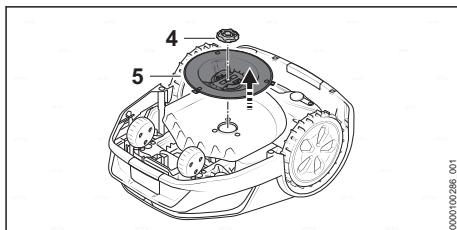
- Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.



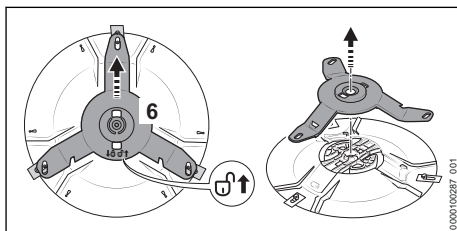
- Afferrare il robot rasaerba dal punto di presa anteriore (1) e posteriore (2).
- Capovolgere il robot rasaerba.



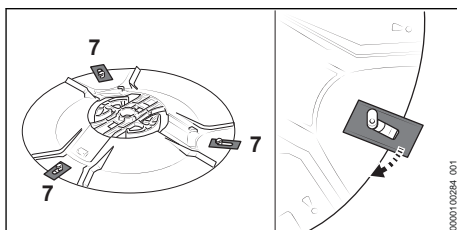
- Premere e tenere premute le leve (3).
- Ruotare il dado (4) in senso antiorario fino a rimuoverlo.



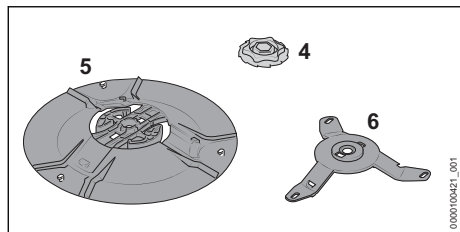
- Togliere il dado (4).
- Togliere il disco portalame (5).



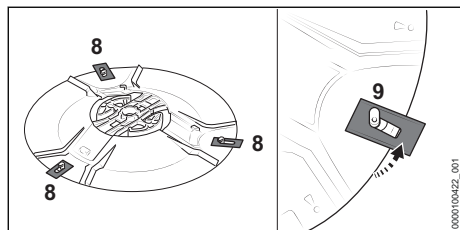
- Estrarre il supporto (6) sfilandolo in direzione della freccia ➔.
- Il supporto (6) si sblocca.
- Estrarre il supporto (6).



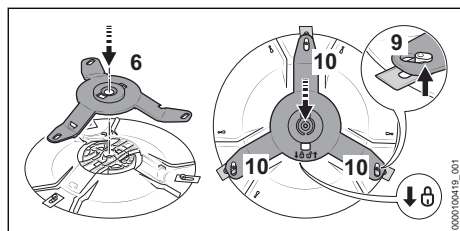
- Sganciare le vecchie lame (7).



- Pulire il disco portalame (5), il supporto (6) e il dado (4).



- Agganciare le nuove lame (8). Utilizzare solo una lama per perno a L (9).
Le lame possono essere orientate in qualsiasi direzione. È possibile muovere liberamente le lame intorno al perno a L.



- Rimontare il supporto (6).
- Spingere il portalame (6) in direzione della freccia θ e accertarsi che i tre bracci (10) siano posizionati sotto i perni a L (9). Il portalame (6) è bloccato.
- Montare il disco portalame (5) sul robot rasaerba.
- Avvitare il dado (4) in senso orario.
- Stringere il dado (4) ruotando in senso antiorario.
Le leve (3) scattano in posizione in modo udibile.

21 Riparazione

21.1 Riparazione del robot rasaerba, della batteria, del gruppo di falciatura, della docking station e dell'alimentatore

L'utente non può riparare autonomamente il robot rasaerba, la batteria, la docking station e l'alimentatore.

È possibile sostituire lame danneggiate o usurate e il gruppo di falciatura.

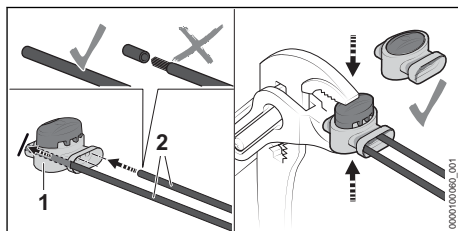
- Se il robot rasaerba, la batteria, la docking station, il cavo di carica, l'alimentatore o il cavo di collegamento presentano danni, non utilizzarli e rivolgersi a un rivenditore STIHL.
- Se una lama è danneggiata o usurata:
 - Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.
 - Sostituire tutte le lame. Le lame non possono essere riaffilate.
- Se il disco portalame o i perni a L sul disco portalame è/sono danneggiato/i o usurato/i,
 - arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.
 - Sostituire il gruppo di falciatura.
- Se le targhette di avvertimento sono illeggibili o danneggiate, farle sostituire da un rivenditore STIHL.

21.2 Allungamento o riparazione del filo perimetrale o del filo guida

Il filo perimetrale o il filo guida possono essere allungati o riparati mediante connettori.

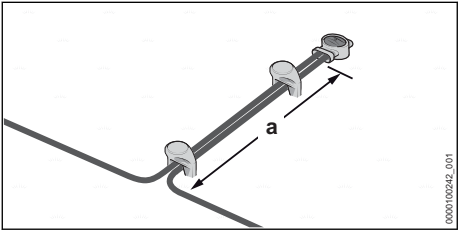
I connettori sono riempiti di gel per evitare l'usura o la corrosione precoci delle estremità dei fili.

- Accertarsi che la lunghezza totale dei fili perimetrali non superi la lunghezza massima di 850 m.



- Infilare le estremità dei fili (2) nel connettore (1).
Le estremità dei fili non devono essere spegate.

- Chiudere il connettore (1) con una pinza fino alla battuta.



- Condurre i fili perimetrali almeno su una lunghezza $a = 5\text{ cm}$ parallelamente e molto vicini gli uni agli altri, evitando che si incrocino.

22 Eliminazione dei guasti

22.1 Eliminazione dei guasti del robot rasaerba

La maggior parte dei guasti viene visualizzata nell'app "MY iMOW®" e tramite sequenze luminose sul robot rasaerba o sulla docking station.

Per eliminare i guasti, procedere come indicato di seguito:

- Seguire le istruzioni nell'app "MY iMOW®". oppure
- Premere il pulsante "INFO" sul quadro di comando e seguire le istruzioni acustiche.

Guasto	Barra luminosa sul robot rasaerba e sulla docking station	Causa	Rimedio
Il robot rasaerba rimane fermo durante il ritorno alla docking station.		La batteria è scarica.	► Accertarsi che la lunghezza del filo perimetrale non sia superiore a 850 m. ► Ottimizzare la posa del filo guida. ► Posare un altro filo guida nella superficie di falciatura. ► Portare il robot rasaerba nella docking station per la ricarica. ► Se possibile: se la superficie di falciatura presenta una pendenza, installare la docking station nella parte bassa della pendenza.
Il robot rasaerba non inizia la falciatura come previsto.	Le barre luminose si accendono in blu.	Il robot rasaerba esegue un riavvio del sistema.	► Attendere il completamento del riavvio. Al termine il robot rasaerba inizia la falciatura. ► Accertarsi che il filo perimetrale e il filo guida non siano danneggiati. ► Accertarsi che il filo perimetrale o il filo guida siano collegati correttamente alla docking station. ► Accertarsi che il filo perimetrale e il filo guida siano collegati correttamente al connettore. ► Seguire le istruzioni nell'app "MY iMOW®".
	Le barre luminose si accendono in rosso. Il LED sulla docking station si accende in rosso.	È presente un guasto al filo perimetrale o al filo guida.	
Il robot rasaerba non si carica.	Le barre luminose si accendono in rosso. Il LED sulla docking station si accende in rosso.	È presente un guasto al robot rasaerba, alla batteria, all'alimentatore o alla docking station.	► Accertarsi che i contatti di carica della docking station e del robot rasaerba siano puliti. ► Seguire le istruzioni nell'app "MY iMOW®".

Guasto	Barra luminosa sul robot rasaerba e sulla docking station	Causa	Rimedio
			► Se il guasto persiste: non continuare a tentare di caricare il robot rasaerba, staccare la spina di rete del cavo di collegamento dalla presa e rivolgersi a un rivenditore STIHL.

23 Dati tecnici

23.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

Dati tecnici

- Larghezza di taglio: 28 cm
- Altezza di taglio - elettrica: da 20 mm a 60 mm
- Regime di rotazione del disco portalamina: 2400 giri/min
- Velocità di falciatura
 - iMOW® 5.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 6.0 EVO: 0,5 m/s
 - iMOW® 7.0 EVO: 0,5 m/s
- Dimensioni:
 - Altezza: 291 mm
 - Larghezza: 525 mm
 - Lunghezza: 705 mm
- Peso:
 - iMOW® 5.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 6.0 EVO: 15 kg
 - iMOW® 7.0 EVO: 16 kg
- Classe di protezione: III
- Tipo di protezione: IP56
- Superficie di falciatura massima:
 - iMOW® 5.0 EVO: 1500 m²
 - iMOW® 6.0 EVO: 3000 m²
 - iMOW® 7.0 EVO: 5000 m²
- Tempo di attività 1000 m² (a settimana)⁶
 - iMOW® 5.0 EVO: 35 h
 - iMOW® 6.0 EVO: 30 h
 - iMOW® 7.0 EVO: 20 h
- Lunghezza massima del filo perimetrale: 850 m
- Pendenza massima: 45%

Bluetooth®

- Collegamento dati: Bluetooth® 5.1. Il terminale mobile deve essere compatibile con Bluetooth® Low Energy 5.0 e supportare Generic Access Profile (GAP).
- Banda di frequenza: Banda ISM 2,4 GHz

- Potenza di invio massima trasmessa: 1 mW
- Portata del segnale: approx. 10 m. L'intensità del segnale dipende dalle condizioni ambientali e dal terminale mobile. La portata può variare fortemente a seconda delle condizioni esterne, compreso l'apparecchio ricevitore. All'interno di ambienti chiusi e in presenza di barriere metalliche (ad esempio pareti, scaffali, valigie), la portata può risultare decisamente ridotta.
- Per i requisiti del sistema operativo del terminale mobile, vedere info.myimow.stihl.com

Rete wireless (WiFi)

- Standard di rete: IEEE 802.11b/g/n
- Banda di frequenza: 2,4 GHz
- Potenza di invio massima trasmessa: 100 mW

Connessione radiomobile

- Formato della scheda SIM: eSIM
- Bande di frequenza
 - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
 - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Potenza di trasmissione massima: 2 W
- Media dei dati trasmessi al mese: vedere le FAQ alla pagina support.stihl.com

Scheda tecnica della rete

Comunicazione con la piattaforma IoT di STIHL

- Interfaccia: rete wireless (WiFi), connessione radiomobile
- Protocollo e porta: MQTT via TCP (8883)
- Configurazione di rete
 - Interfaccia: rete wireless (WiFi), connessione radiomobile
 - Protocollo e porta: DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)
- Comunicazione con app "MY iMOW®"
 - Interfaccia: Bluetooth® Low Energy
 - Protocollo e porta: proprietari via GATT

⁶In condizioni ideali (pochi ostacoli, geometria semplice e poche pendenze nel giardino, crescita del prato moderata)

Sincronizzazione temporale

- Interfaccia: rete wireless (WiFi), connessione radiomobile
 - Protocollo e porta: NTP via TCP/UDP (123)
- Risoluzione di nomi di dominio e indirizzi
- Interfaccia: rete wireless (WiFi), connessione radiomobile
 - Protocollo e porta: DNS via TCP/UDP (53)
- Aggiornamento OTA, verifica dello stato online del robot rasaerba, comunicazione con la piattaforma IoT di STIHL
- Interfaccia: rete wireless (WiFi), connessione radiomobile
 - Protocollo e porta: HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Dati sensore

Ricevitore di dati di posizione / sensore GNSS

- Dati sulla posizione (lunghezza, larghezza, altezza)

23.2 Lame

- Numero lame: 3

23.3 Batteria STIHL AAI

La batteria è integrata nel robot rasaerba e può essere smontata solo da un rivenditore STIHL.

- Tecnologia della batteria: ioni di litio
- Tensione: 36 V
- Capacità in Ah: v. targhetta dati tecnici
- Contenuto energetico in Wh: v. targhetta dati tecnici
- Peso in kg: v. targhetta dati tecnici

23.4 Docking station e alimentatore**Docking station**

- Classe di protezione: III
- Tipo di protezione: IPX5
- Peso: 4,0 kg
- Filo perimetrale e filo guida
 - Tensione: 42 V c.c.
 - Intervallo di frequenza: da 1,4 kHz a 20 kHz

Alimentatore

- Versioni specifiche per i diversi mercati:
 - DM160E-420A
 - DM160E-420AS
 - DM160K-420A
 - DM160S-420A
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Peso:
 - Versione da 160 W: 1,6 kg
 - Versione da 210 W: 2,0 kg

- Tensione nominale: v. targhetta dati tecnici
- Frequenza: v. targhetta dati tecnici
- Potenza nominale: v. targhetta dati tecnici
- Corrente di carica: v. targhetta dati tecnici
- Classe di protezione: II
- Tipo di protezione: IP 67

23.5 Cavi di prolunga

Se si usa un cavo di prolunga, i fili dello stesso devono avere almeno le seguenti sezioni, in funzione della lunghezza del cavo:

Se la tensione nominale sulla targhetta dati tecnici è compresa tra 220 V e 240 V:

- Lunghezza del cavo fino a 20 m: AWG 15 / 1,5 mm²
- Lunghezza del cavo da 20 m fino a 50 m: AWG 13 / 2,5 mm²

Se la tensione nominale sulla targhetta dati tecnici è compresa tra 100 V e 127 V:

- Lunghezza del cavo fino a 10 m: AWG 14 / 2,0 mm²
- Lunghezza del cavo da 10 m fino a 30 m: AWG 12 / 3,5 mm²

23.6 Limiti di temperatura**AVVERTENZA**

- La batteria del robot rasaerba non è protetta da tutte le condizioni ambientali. Se la batteria viene esposta a determinate condizioni ambientali, può incendiarsi o esplodere. Le persone potrebbero rimanere gravemente ferite e potrebbero verificarsi danni materiali.
 - ▶ Non caricare la batteria a temperature inferiori a 5 °C o superiori a 40 °C.
 - ▶ Non utilizzare il robot rasaerba a temperature inferiori a 5 °C o superiori a 40 °C.
 - ▶ Non utilizzare la docking station e l'alimentatore a temperature inferiori a 5 °C o superiori a 40 °C.
 - ▶ Non conservare il robot rasaerba a temperature inferiori a 0 °C o superiori a 40 °C.
 - ▶ Non conservare la docking station e l'alimentatore a temperature inferiori a -20 °C o superiori a +60 °C.

23.7 Intervalli di temperatura consigliati

Per prestazioni ottimali della batteria integrata nel robot rasaerba, della docking station e dell'alimentatore, osservare i seguenti intervalli di temperatura:

- Carica: da 5 °C a 40 °C
- Impiego: da +5 °C a +40 °C

- Conservazione del robot rasaerba: da +0 °C a +40 °C
- Conservazione della docking station e dell'alimentatore: da -20 °C a +60 °C

Se la batteria viene caricata, usata o conservata al di fuori degli intervalli di temperatura consigliati, le prestazioni possono essere ridotte.

23.8 Valori acustici

Il valore K per il livello di potenza acustica è di 2 dB(A).

- Livello di potenza sonora misurato secondo 2000/14 CE: 59 dB(A)
- Livello di potenza acustica garantito secondo 2000/14 CE: 61 dB(A).

23.9 REACH

REACH indica una direttiva CE per la registrazione, la classificazione e l'omologazione dei prodotti chimici.

Per informazioni sull'adempimento della direttiva REACH ved. www.stihl.com/reach.

24 Ricambi e accessori

24.1 Ricambi e accessori

STIHL  Questi simboli contrassegnano i ricambi originali STIHL e gli accessori originali STIHL.

STIHL raccomanda l'uso di ricambi originali STIHL e accessori originali STIHL.

I ricambi e gli accessori di altri fabbricanti non possono essere controllati da STIHL in merito ad affidabilità, sicurezza e idoneità nonostante le attuali osservazioni del mercato, pertanto STIHL non può garantire nulla in merito all'uso di tali prodotti.

I ricambi originali STIHL e gli accessori originali STIHL sono disponibili presso i rivenditori STIHL.

25 Messa fuori servizio e smaltimento

25.1 Messa fuori servizio del robot rasaerba

Il robot rasaerba è collegato all'account STIHL personale, a dispositivi terminali mobili e a reti wireless private (WLAN). Per motivi di sicurezza tutti i collegamenti devono essere scollegati e i dati personali cancellati prima di smaltire, vendere e noleggiare il rasaerba.

- Resetare il robot rasaerba alle impostazioni di fabbrica mediante l'app "MY iMOW®". Le password e i dispositivi collegati vengono eliminati.
- Rimuovere il robot rasaerba dall'account utente mediante l'app "MY iMOW®".

25.2 Smaltimento del robot rasaerba

Le informazioni sullo smaltimento sono disponibili presso l'amministrazione locale o i rivenditori specializzati STIHL.

Uno smaltimento scorretto può nuocere alla salute e all'ambiente.

Il robot rasaerba è dotato di una batteria integrata, che deve essere smaltita separatamente.

- Fare smaltire il robot rasaerba da un rivenditore STIHL.
Il rivenditore STIHL smaltisce la batteria incorporata separatamente dal robot rasaerba.
- Smaltire i prodotti STIHL, incluso l'imballaggio, nel rispetto delle norme locali in materia presso un centro di raccolta idoneo per il riciclaggio.
- Non smaltire con i rifiuti domestici.

26 Dichiarazione di conformità UE

26.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

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

dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che

- Tipo di costruzione: Robot rasaerba
- Marchio di fabbrica: STIHL
- Modello: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- N. di identificazione serie: IA01

e

- Tipo di costruzione: Docking station
- Marchio di fabbrica: STIHL
- Modello: Docking station
- N. di identificazione serie: IA01

è conforme alle disposizioni pertinenti di cui alle direttive 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU ed è stato sviluppato e fabbricato conformemente alle versioni delle seguenti norme valide alla rispettiva data di produzione:

EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Organismo notificato: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366; questo organismo ha verificato la conformità ai sensi dell'allegato III modulo B della direttiva 2014/53/UE e ha emesso il seguente certificato di esame UE del tipo: 40055521.

La documentazione tecnica è conservata presso ANDREAS STIHL AG & Co. KG Produktzulassung.

L'anno di costruzione, il paese di produzione e il numero di matricola sono indicati sul robot rasaerba.

Waiblingen, 16/02/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p. 

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

27 Dichiarazione di conformità UKCA

27.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO

**UK
CA**

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

Germania

dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che

- Tipo di costruzione: Robot rasaerba
- Marchio di fabbrica: STIHL

- Modello: iMOW® 5.0 EVO, 6.0 EVO, 7.0 EVO
- N. di identificazione serie: IA01
- e
- Tipo di costruzione: Docking station
- Marchio di fabbrica: STIHL
- Modello: Docking station
- N. di identificazione serie: IA01

è conforme alle disposizioni pertinenti di cui ai regolamenti del Regno Unito The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 ed è stato sviluppato e fabbricato conformemente alle versioni delle seguenti norme valevoli alla rispettiva data di produzione: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Il periodo per gli aggiornamenti di sicurezza è di 24 mesi.

La documentazione tecnica è conservata presso ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

L'anno di costruzione, il paese di produzione e il numero di matricola sono indicati sul robot rasaerba.

Waiblingen, 29/04/2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

p.p. 

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

28 Indirizzi

Amministrazione generale STIHL

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

Distributori STIHL

GERMANIA

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

AUSTRIA

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

SVIZZERA

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

disponibili sul seguente sito web: open-source.stihl.com

29 Software Open Source

29.1 Software Open Source

Questo prodotto contiene software Open Source protetto da copyright pubblicato con determinate condizioni di licenza, come ad es. le licenze "GNU General Public License" (GPL), "GNU Lesser General Public License" (LGPL), "Apache License" o simili. Se nelle presenti istruzioni d'uso si fa riferimento a informazioni sul copyright, condizioni di utilizzo o termini di licenza in contrasto con una licenza Open Source applicabile, tali informazioni non hanno valore. L'utilizzo e la diffusione del software Open Source sono soggetti esclusivamente alla rispettiva licenza Open Source. Se la licenza applicabile concede all'utente il diritto a usare il codice sorgente di questo software e/o altri dati supplementari, può riceverlo da noi per un periodo di tre anni dalla nostra ultima fornitura del prodotto e, se previsto dai termini di licenza, per tutto il tempo in cui sarà fornita l'assistenza clienti per il prodotto. Per ricevere da noi il codice sorgente corrispondente, è possibile inviare una richiesta indicando il nome del prodotto, il numero di serie e la versione del rispettivo software al seguente indirizzo: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, casella postale 17 71, 71307 Waiblingen, Germania. Ci riserviamo il diritto di addebitare i costi del supporto dati e i costi di spedizione. Ulteriori informazioni sono

www.stihl.com



0458-012-7501-A



0458-012-7501-A