



our **power**, your **passion**

SIRIUS 700

I MANUALE USO E MANUTENZIONE

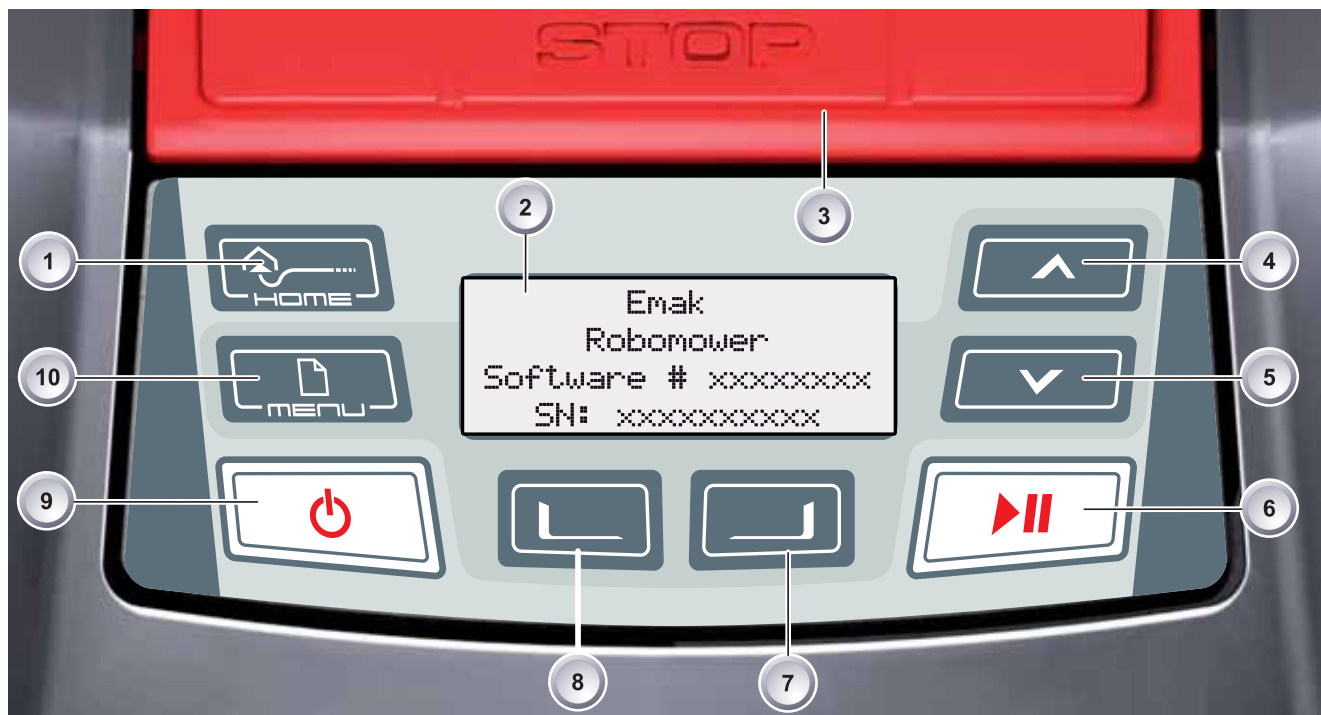
GB OPERATOR'S INSTRUCTION BOOK



Italiano ISTRUZIONI ORIGINALI **5**

English TRANSLATION OF ORIGINAL INSTRUCTIONS **43**

Tasti funzione e voci di menu



Posizione	Denominazione	Posizione	Denominazione
1	Tasto HOME	6	Tasto START/PAUSE
2	Display LCD	7	Tasto multifunzione di destra
3	Tasto STOP	8	Tasto multifunzione di sinistra
4	Tasto Freccia Su	9	Tasto ON/OFF
5	Tasto Freccia Giù	10	Tasto Menu

- Le diverse voci di menu da richiamare e le relative descrizioni sono contenute nelle pagine indicate.

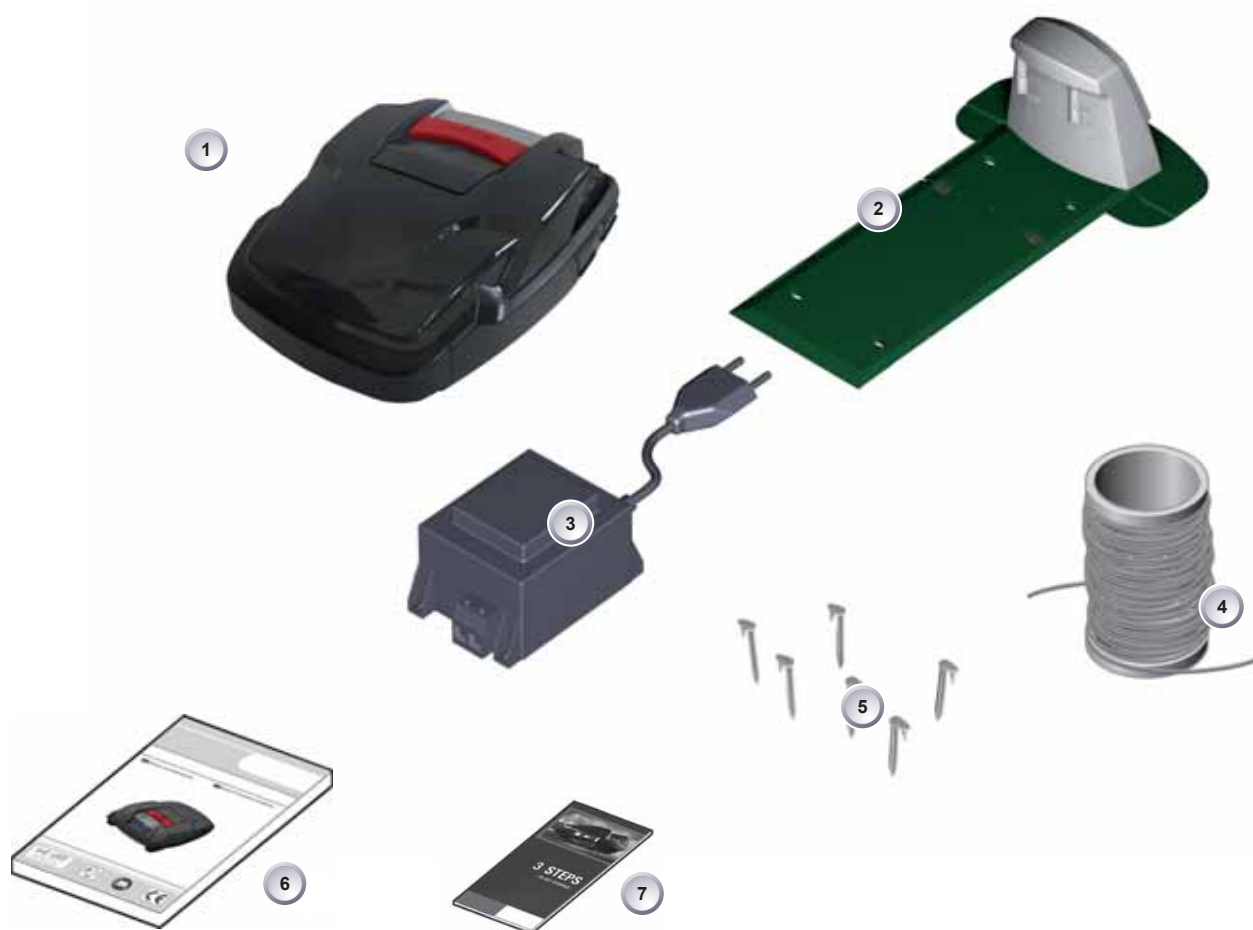
Capitolo/Pagina
„Messa in funzione“ pagina 20
„Impostazione dell’ora“ pagina 29
„Impostazione della data“ pagina 29
„Impostazione della lingua“ pagina 30
„Inserimento del codice PIN“ pagina 21
„Modifica del codice PIN“ pagina 21
„Attivazione o disattivazione del tono dei tasti“ pagina 30
„Modifica del contrasto del display LCD“ pagina 31
„Reset alle impostazioni di fabbrica“ pagina 31
„Impostazione del programma settimanale“ pagina 28

1 Fornitura

1.1 Rimozione dell'imballo

- Rimuovere con cautela il rasaerba robotizzato ed i suoi componenti dall'imballo. Verificare se sono presenti danni dovuti al trasporto. Ove fossero presenti danni dovuti al trasporto, informare immediatamente il proprio rivenditore.
- Nel caso in cui il rasaerba robotizzato venga spedito, conservare l'imballo originale e i documenti di trasporto.

1.2 Fornitura



Posizione	Denominazione	Posizione	Denominazione
1	Rasaerba robotizzato	5	Chiodi per prato (100 pezzi)
2	Stazione base	6	Libretto di istruzioni
3	Trasformatore	7	Guida rapida
4	Cavo di delimitazione (100 m)		

Sommario

1	Fornitura	6
1.1	Rimozione dell'imballo	6
1.2	Fornitura.....	6
2	Informazioni su questo prodotto	10
2.1	Utilizzo conforme.....	10
2.2	Usi vietati	10
3	Avvertenze per la sicurezza	10
3.1	Spiegazione dei simboli	10
3.2	Avvertenze generali di sicurezza	11
3.3	Avvertenze per la sicurezza durante l'uso	11
4	Informazioni sul prodotto.....	12
4.1	Descrizione del prodotto	12
4.2	Descrizione del funzionamento	12
4.3	Pannello di comando	13
4.4	Sensori nel rasaerba robotizzato	13
4.5	Stazione base.....	14
4.6	Trasformatore	14
4.7	Cavo di delimitazione	14
5	Montaggio/Installazione	15
5.1	Assemblaggio della stazione base	15
5.2	Montaggio della stazione base	15
5.3	Posa del cavo di delimitazione	16
5.4	Opzioni di posa.....	17
5.5	Posa intorno ad ostacoli.....	18
5.6	Collegamento del cavo di delimitazione alla stazione base	18
5.7	Collegamento dei cavi a bassa tensione al trasformatore	18
5.8	Apertura del coperchio sul retro della stazione base	19
5.9	Controllo del collegamento	19

6	Messa in funzione	20
6.1	Operazioni preliminari.....	20
6.2	Accensione/Indicazione di stato.....	20
6.3	Selezione della lingua.....	20
6.4	Inserimento del codice PIN	21
6.5	Modifica del codice PIN.....	21
6.6	Impostazione/Modifica della data.....	21
6.7	Impostazione/Modifica dell'ora	22
6.8	Calibratura	22
6.9	Avvio del rasaerba robotizzato.....	23
7	Rasatura	24
7.1	Consigli per la rasatura.....	24
7.2	Impostazione dell'altezza di taglio.....	24
7.3	Carica della batteria nel rasaerba robotizzato.....	24
7.4	Batteria completamente scarica	25
8	Programmazione	26
8.1	Avvio del rasaerba robotizzato.....	26
8.2	Panoramica.....	27
9	Menu Programmi	28
9.1	Impostazione del programma settimanale.....	28
10	Menu Impostazioni	29
10.1	Impostazione dell'ora	29
10.2	Impostazione della data.....	29
10.3	Impostazione della lingua	30
10.4	Altre opzioni di impostazione.....	30
10.5	Attivazione o disattivazione del tono dei tasti	30
10.6	Modifica del contrasto del display LCD	31
10.7	Reset alle impostazioni di fabbrica	31

11	Menu Informazioni	31
11.1	Informazioni sull'hardware.....	31
11.2	Informazioni sul software	32
12	Informazioni sui programmi.....	32
13	Trasporto	32
14	Avvertenza.....	33
14.1	Controllo dello scorrimento delle ruote.....	33
14.2	Controllo/Pulizia dei contatti.....	33
14.3	Controllo/Pulizia della stazione base.....	34
14.4	Pulizia del telaio	34
15	Riparazione	34
15.1	Sostituzione del disco portalame	34
16	Dati tecnici	35
17	Guida ai rimedi in caso di guasti.....	36
17.1	Esempi di messaggi di guasto	36
17.2	Ricerca dei guasti	37
17.3	Guida interattiva	40
18	Garanzia	40
19	Smaltimento	41
20	Dichiarazione di conformità	41

2 Informazioni su questo prodotto

- Osservare le indicazioni di sicurezza e avvertenza contenute in questo libretto di istruzioni e presenti sul rasaerba robotizzato.
- Il presente libretto di istruzioni è parte integrante del prodotto descritto e dovrà essere consegnato ad eventuali acquirenti insieme al prodotto.
- Consegnate o prestate la macchina soltanto a persone esperte e a conoscenza del funzionamento e del corretto utilizzo della macchina. Consegnate anche il Manuale con le istruzioni d'uso, da leggere prima di iniziare il lavoro.

2.1 Utilizzo conforme

- Il rasaerba robotizzato è previsto esclusivamente per la rasatura di una superficie erbosa in ambiente privato.
- Qualsiasi altro utilizzo diverso da quello descritto è considerato non conforme.

2.2 Usi proibiti

1. Non deve essere utilizzato a livello industriale o in impianti pubblici, parchi, campi sportivi, nonché in agricoltura e selvicoltura.
2. Non deve essere utilizzato per il taglio di altri materiali, in particolare per materiali che si trovano al di sopra del livello del terreno, per i quali sia necessario sollevare il rasaerba stesso.
3. Non deve essere utilizzato per tritare rami, o materiali più consistenti dell'erba.
4. Non deve essere utilizzato per trasportare, spingere o trainare altri oggetti, carrelli o simili.
5. È proibito applicare alla presa di forza della macchina utensili o applicazioni che non siano quelli indicati dal costruttore.

3 Avvertenze per la sicurezza

3.1 Spiegazione dei simboli

Nel presente libretto di istruzioni vengono utilizzate le seguenti avvertenze per la sicurezza. Il termine di segnalazione si riferisce in questi casi al rispettivo rischio.



Avvertenza!

Avvertenza per la presenza di possibile pericolo che può causare lesioni gravi o letali.



Cautela!

Situazione pericolosa che può causare lesioni.

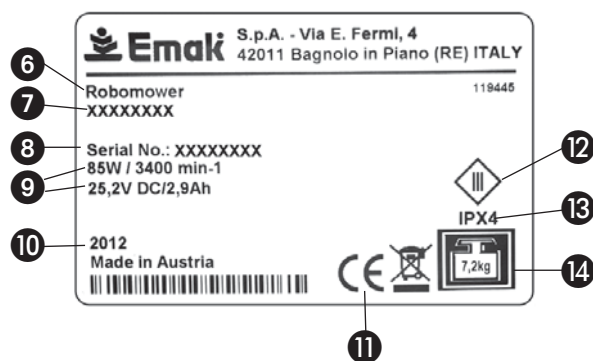
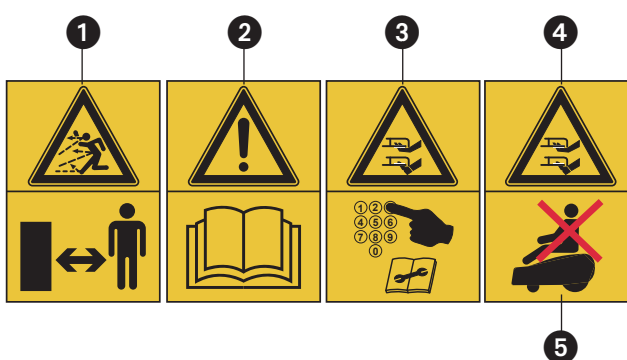


Attenzione

Situazione pericolosa che può causare danni all'apparecchio.

Nota!

Descrizione esplicativa, utile per comprendere la procedura o modalità di lavoro da eseguire.



- 1 - **ATTENZIONE!** - Non lasciare avvicinare nessuno durante il lavoro. Fare attenzione alla proiezione di oggetti.
- 2 - Leggere il libretto uso e manutenzione prima di utilizzare questa macchina.
- 3 - **Attenzione alle lame taglienti** durante il settaggio o la manutenzione della macchina.
- 4 - **Attenzione alle lame taglienti** durante la fase di lavoro.
- 5 - **È VIETATO** salire sul rasaerba robotizzato.
- 6 - Tipo di macchina: **RASAERBA ROBOTIZZATO.**
- 7 - Marchio e modello macchina.
- 8 - Numero di serie.
- 9 - Dati Tecnici.
- 10 - Anno di fabbricazione.
- 11 - Marchio CE di conformità.
- 12 - Apparecchio di classe 3.
- 13 - Classe di protezione della macchina.
- 14 - Peso della macchina.

Dispositivi di sicurezza

- Non è ammesso modificare, manipolare o rimuovere i dispositivi di sicurezza. La mancata osservanza può mettere in pericolo la salute dell'operatore e di altre persone.
- Per evitare un'accensione involontaria o non autorizzata del rasaerba robotizzato, questo è stato protetto da un codice PIN di accesso.
- Il rasaerba robotizzato viene consegnato con codice PIN 0000 impostato in fabbrica.
- Se si inserisce per tre volte consecutive un codice PIN errato, è necessario inserire un codice PUK, che deve essere richiesto al rivenditore.
- Il rasaerba robotizzato è provvisto di un sensore di sicurezza. Quando si solleva il rasaerba robotizzato, entro 2 secondi vengono fermati sia il motore che le lame di taglio.
- Se viene a contatto con un ostacolo, il rasaerba robotizzato torna indietro, si ferma e cambia direzione di marcia.

3.2 Avvertenze generali di sicurezza

Il proprietario è responsabile di eventuali incidenti che coinvolgono altre persone ed altre proprietà.



Cautela!

Pericolo di lesione.

- Non disattivare dispositivi di sicurezza e protezione.

- Il rasaerba robotizzato non può essere utilizzato da persone che non hanno acquisito sufficiente familiarità con lo stesso, oppure che non hanno letto e compreso il libretto di istruzioni.
- Durante la rasatura, evitare di avvicinare braccia e gambe alle lame in rotazione.
- Se si riscontrano difetti sul rasaerba robotizzato, ad es. lame di taglio, cavo o stazione base, non metterlo in funzione.
- Far riparare i difetti da personale specializzato.



Avvertenza!

Prestare la massima attenzione affinché bambini e animali non si avvicinino mai alla macchina. Non permettere che i bambini giochino con il dispositivo.

3.3 Avvertenze per la sicurezza durante l'uso



Avvertenza!

L'accensione involontaria o l'utilizzo non autorizzato possono causare lesioni gravissime.

- Il rasaerba robotizzato deve essere spento e protetto da un codice PIN.

Nota!

- Conservare codice PIN e codice PUK in luogo inaccessibile a persone non autorizzate.
- Il proprietario può cambiare il codice PIN.
- Dopo tre inserimenti errati consecutivi del codice PIN, è necessario inserire un codice PUK.
- Inserendo il codice PUK errato è necessario attendere 24 ore per poterlo inserire nuovamente.

- Controllare regolarmente se rasaerba robotizzato e stazione base sono danneggiati.
- Far sostituire o riparare componenti e batterie danneggiati da officine specializzate ed autorizzate.

Nota!

- Non effettuare mai da soli operazioni o riparazioni che non siano di normale manutenzione. Rivolgersi soltanto ad officine specializzate ed autorizzate.

4 Informazioni sul prodotto

4.1 Descrizione del prodotto



- 1 Pannello di comando
- 2 Impugnatura per il trasporto
- 3 Contatti per carica
- 4 Paraurti
- 5 Struttura
- 6 Placca di copertura (sportello per regolazione altezza)
- 7 Regolazione altezza all'interno
- 8 Tasto STOP
- 9 Ruote anteriori
- 10 Disco portalame
- 11 Ruote di trazione con profilo resistente
- 12/13 Lame di taglio/pulizia

4.2 Descrizione del funzionamento

- Il rasaerba robotizzato è un tosaerba automatico alimentato a batteria, che si sposta liberamente in un'area da rasare delimitata.
- Questa area viene circoscritta da un cavo di delimitazione collegato alla stazione base.
- Per caricare la batteria, il rasaerba robotizzato si porta nella stazione base seguendo il cavo di delimitazione.
- Per la rasatura normale sono installati in fabbrica dei programmi che comprendono anche la funzione di rasatura di superficie e di bordatura. Questi programmi di rasatura possono essere modificati.
- Grazie alla particolare disposizione delle lame, l'erba tagliata non viene raccolta, ma rimane sul prato in mezzo ai fili d'erba producendo un effetto di pacciamatura e fertilizzante.

4.3 Pannello di comando



1	Tasto HOME	6	Tasto START/PAUSE
2	Display LCD	7	Tasto multifunzione di destra
3	Tasto STOP	8	Tasto multifunzione di sinistra
4	Tasto Freccia Su	9	Tasto ON/OFF
5	Tasto Freccia Giù	10	Tasto Menu

■ Funzione dei tasti

- Il [tasto HOME] (1) permette di interrompere la rasatura in corso. Il rasaerba robotizzato rientra nella stazione base e ripartirà alla prima fase di lavoro programmata del giorno seguente.
- Sul [display LCD] (2) viene visualizzato lo stato attuale o il menu selezionato.
- Premendo il [tasto STOP] (3), il rasaerba robotizzato e le lame da taglio si fermano nel giro di 2 secondi.
- I tasti [Freccia su] (4) e [Freccia Giù] (5) servono per navigare nel menu e modificare i valori.
- Con il [tasto START/PAUSE] (6) si avvia o si interrompe il funzionamento del rasaerba robotizzato. Se si preme START/PAUSE durante la fase di lavoro programmata, il robot si riavvia automaticamente dopo ca. 2 min.
- Con i [tasti multifunzione di destra o sinistra] (7) o (8) si confermano i comandi (selezione di un comando di menu), ad esempio, oppure si torna alla voce precedente.
- Con il [tasto ON/OFF] (9) si accende/spegne il rasaerba robotizzato.
- Con il [tasto Menu] (10) si apre il menu principale.

4.4 Sensori nel rasaerba robotizzato

Sensori d'urto e riconoscimento di ostacoli

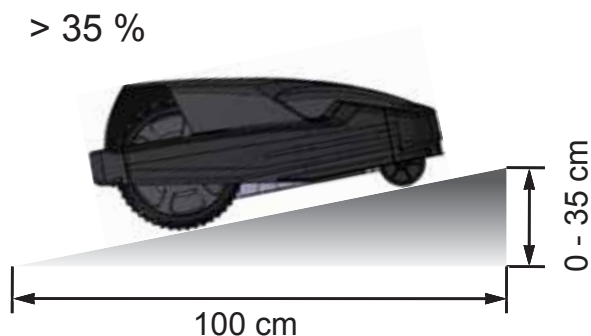


- Il rasaerba robotizzato è provvisto di sensori che in caso di contatto con ostacoli, fanno invertire la direzione di marcia all'apparecchio. In caso di urto contro un ostacolo, la parte superiore dell'alloggiamento (1) si sposta leggermente. Questo spostamento fa scattare un sensore che attiva l'inversione della direzione di marcia.
- Se si solleva il rasaerba robotizzato dall'impugnatura mentre è in funzione, un sensore di sicurezza ferma la lama nel giro di 2 secondi e disinserisce la trasmissione.

Nota!

Se il rasaerba robotizzato viene fermato da un sensore di sicurezza, non riparte autonomamente. Per rimetterlo in funzione, è necessario confermare ed eliminare l'errore premendo il tasto multifunzione.

Sensore antiribaltamento nella direzione di marcia



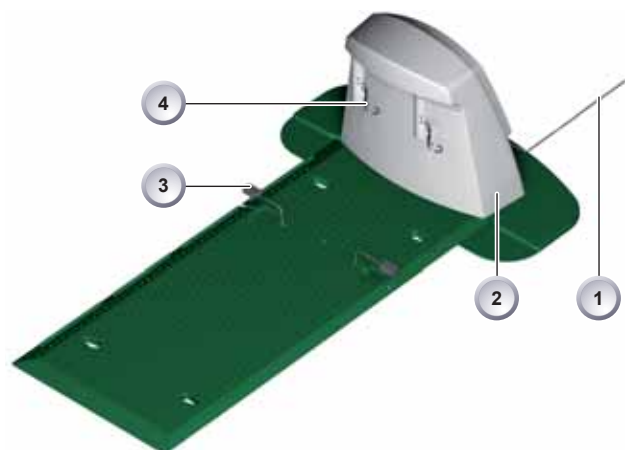
- Se durante la marcia il rasaerba robotizzato incontra una salita o una discesa con pendenza superiore al 35%, il sensore antiribaltamento lo ferma.

Sensore antiribaltamento laterale



- Se durante la marcia il rasaerba robotizzato incontra una pendenza laterale superiore al 35%, il sensore antiribaltamento lo ferma.

4.5 Stazione base



- La stazione base (2) viene collegata all'alimentatore (trasformatore) con il cavo a bassa tensione (1).
- La stazione base (2) genera un segnale di comando e lo invia lungo il cavo di delimitazione (3).
- Sulla stazione base (2) si trovano due contatti di carica (4), che si collegano ai rispettivi contatti di carica del rasaerba robotizzato, non appena questo entra nella stazione base (2).

4.6 Trasformatore



Attenzione

Danni causati da spruzzi d'acqua

Posizionare il trasformatore in un luogo asciutto e protetto da spruzzi d'acqua.

4.7 Cavo di delimitazione



Attenzione

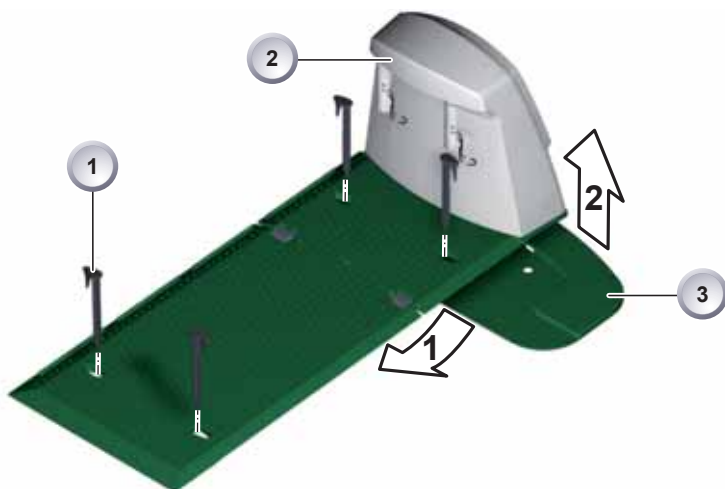
Danni al cavo di delimitazione

Non scarificare il prato nell'area intorno al cavo di delimitazione posato.

- Il cavo di delimitazione viene fissato con gli appositi chiodi per prato. Se il cavo di delimitazione fornito non è sufficiente per delimitare l'intera superficie erbosa, è possibile acquistare una prolunga idonea dal proprio rivenditore.

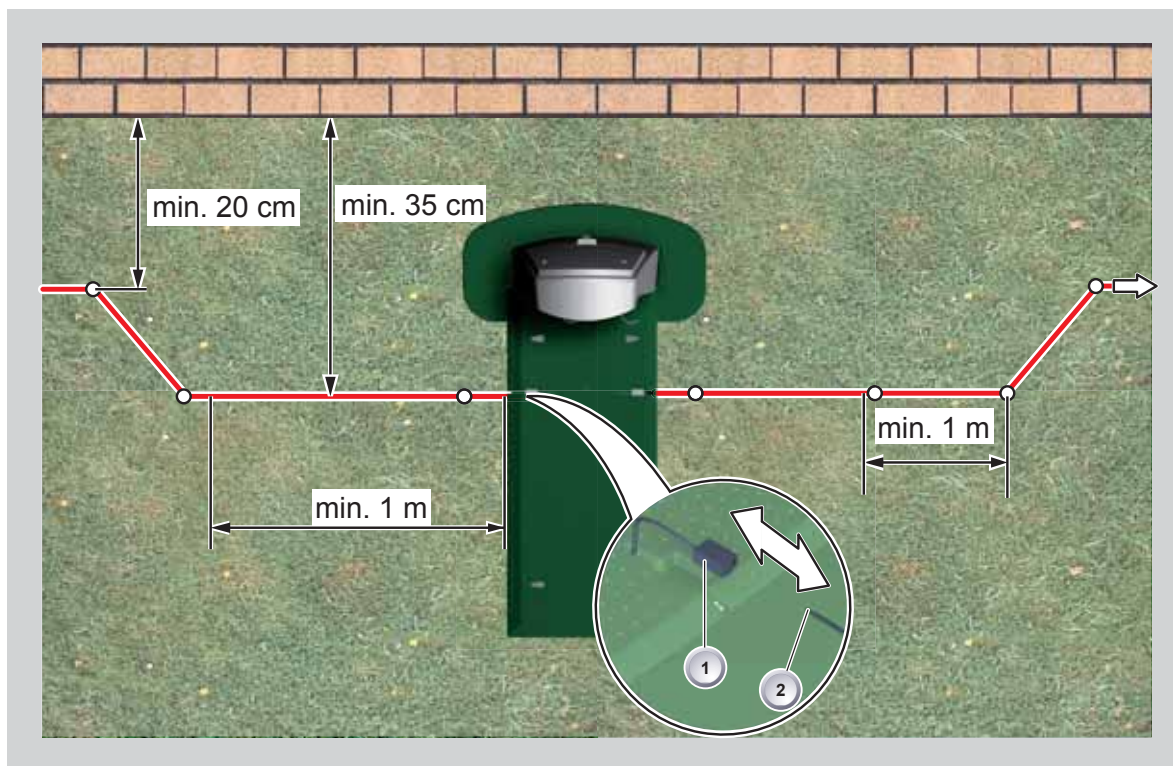
5 Montaggio/Installazione

5.1 Assemblaggio della stazione base



- Inserire il bordo anteriore della piastra base (3) nella piastra della stazione base (2) seguendo la direzione della freccia 1, quindi farla scattare verso l'alto seguendo la direzione della freccia 2. Fissare la base al terreno con i chiodi (1).

5.2 Montaggio della stazione base



- Posizionare la stazione base in un punto del giardino ombreggiato, pianeggiante e protetto dalla pioggia e fissarla con i chiodi da prato (punti bianchi). Rispettare le misure indicate.
- Spelare il cavo di delimitazione (2) e collegare ad un lato (1) della stazione base, quindi posarlo, come illustrato nella figura, facendo attenzione alle distanze.
- Per evitare danni durante la rasatura, quando si posa il cavo di delimitazione (2) avere cura che questo appoggi ovunque direttamente sul terreno. Assicurare con ulteriori chiodi i punti in cui il cavo di delimitazione (2) non appoggia direttamente sul terreno.

5.3 Posa del cavo di delimitazione



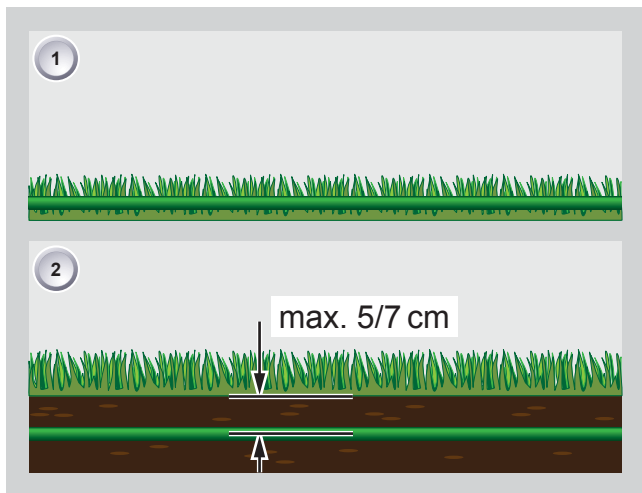
Attenzione!

Pericolo di danni al cavo di delimitazione e di compromissione del funzionamento del rasaerba robotizzato!

Per garantire un funzionamento sicuro, è necessario posare il cavo di delimitazione come descritto nella procedura seguente:

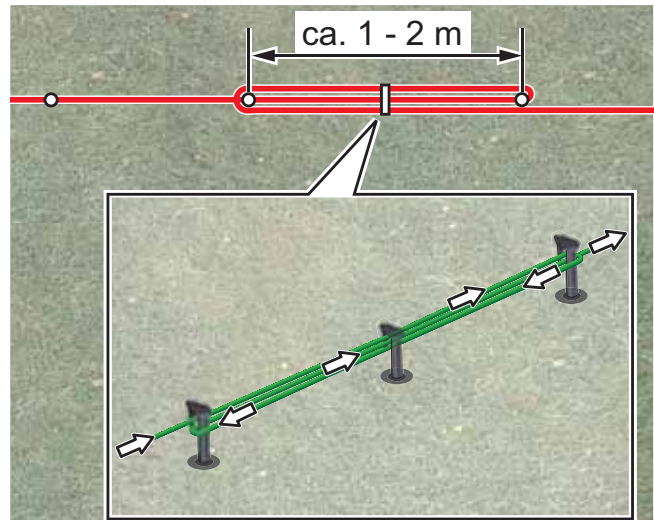
- Controllare la superficie da rasare.
- Rimuovere mucchi di terra sollevati da talpe, frutti caduti e buchi nell'area da rasare. Posare il cavo di delimitazione girando intorno agli ostacoli.
- Il rasaerba robotizzato non può rasare superfici dove l'erba è più alta di 8 cm, pertanto queste superfici devono essere rasate prima di posare il cavo di delimitazione.
- Dopo aver posato il cavo di delimitazione **sul prato**, nell'area del cavo non si deve più scarificare.

Opzioni di posa



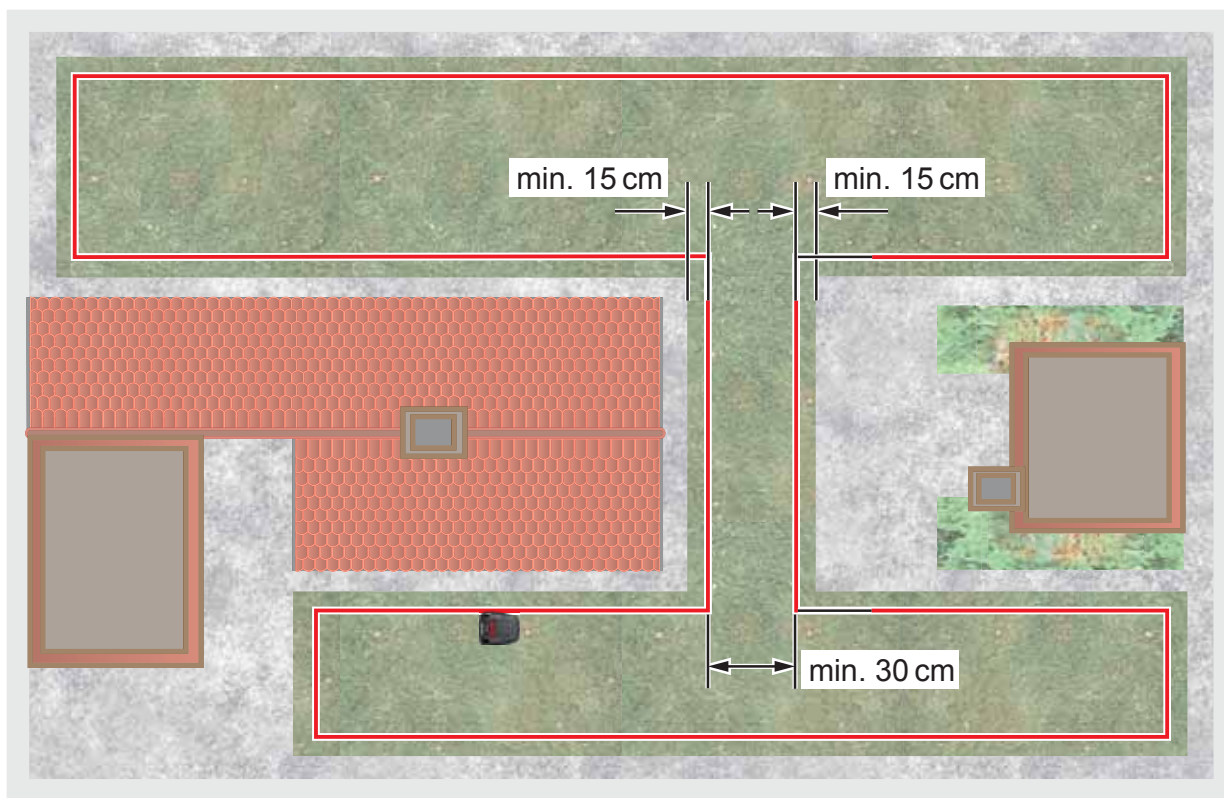
- Il cavo di delimitazione può essere posato sia sul prato (1) che interrato (2) fino ad una profondità di 5/7 cm. Far eseguire la posa del cavo interrato dal rivenditore.
- Ove fosse necessario, si possono anche combinare entrambe le varianti.

Cavo di riserva

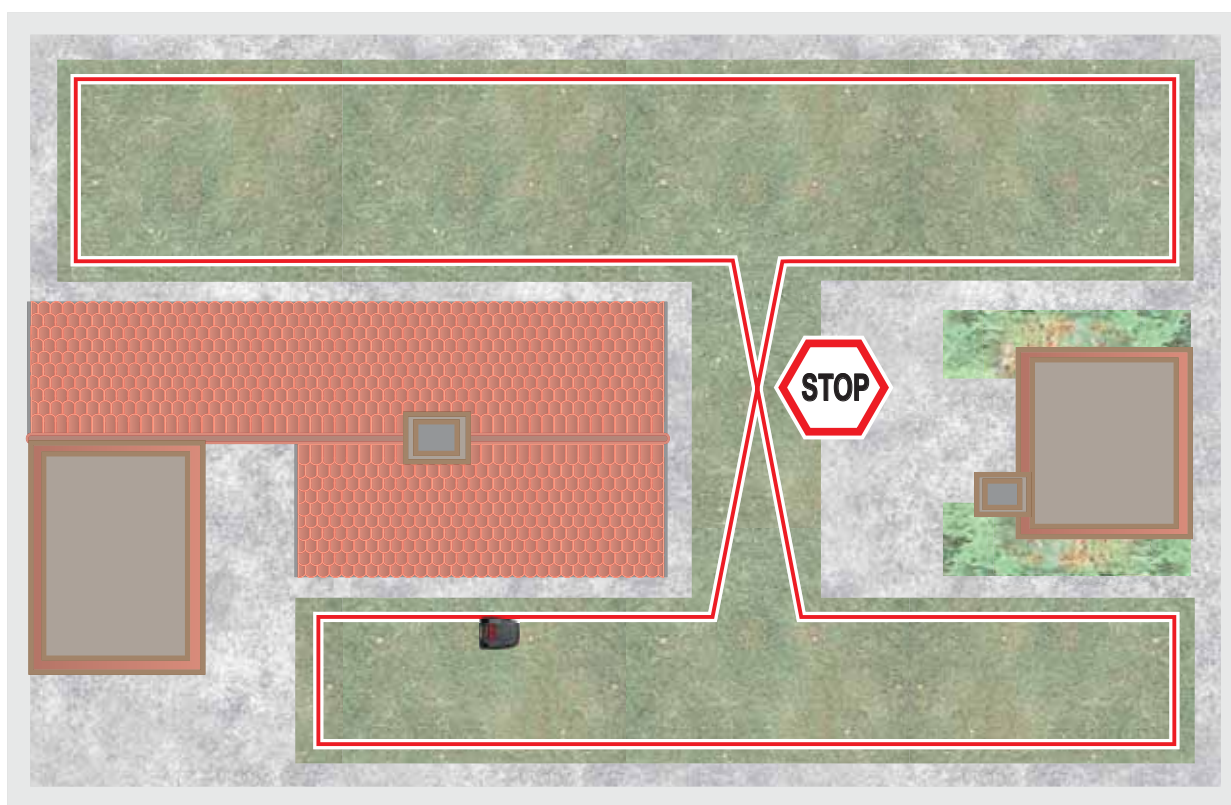


- Per poter spostare la stazione base anche dopo aver allestito l'area da rasare, oppure per ampliare quest'ultima, è necessario creare delle riserve di cavo a distanze regolari lungo il cavo di delimitazione stesso. A tale scopo, far girare il cavo di delimitazione intorno ad un chiodo infisso nel prato, farlo tornare al chiodo precedente, quindi proseguire, come illustrato nella figura, e fissarlo con un ulteriore chiodo.
- Il numero di riserve dipende dalle proprie necessità.

5.4 Opzioni di posa



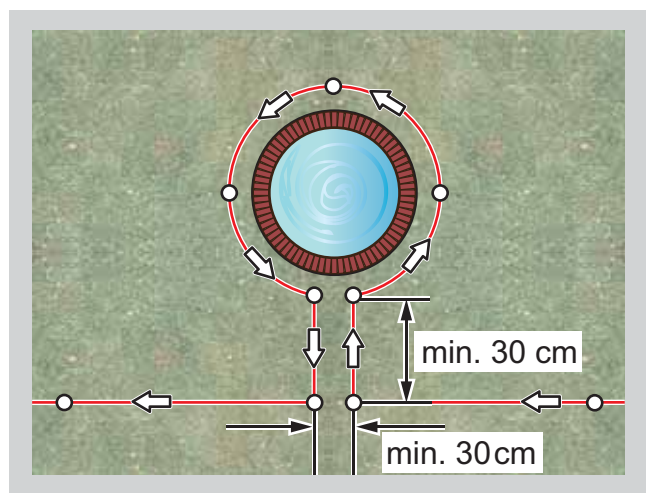
- Se il cavo di delimitazione viene posato attraverso dei passaggi, per garantire il corretto funzionamento del rasaerba robotizzato, rispettare le distanze minime da ostacoli indicate nel grafico e la larghezza minima di passaggio.



- Incrociando il cavo di delimitazione si provocano anomalie perché vengono confusi i lati interni ed esterni.

5.5 Posa intorno ad ostacoli

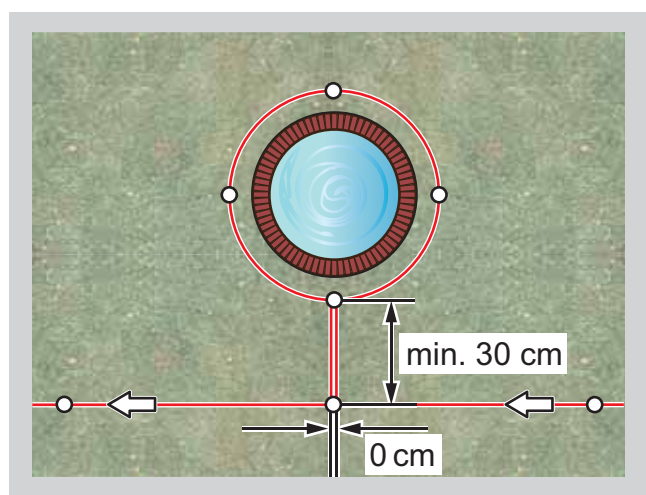
- Quando si effettua la posa del cavo intorno agli ostacoli, osservare le distanze indicate nel grafico.



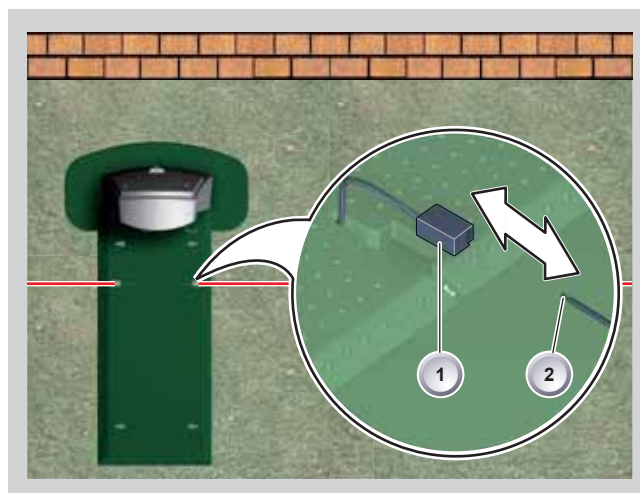
- A partire da una distanza minima di 30 cm, il rasaerba robotizzato rileva la distanza riconoscendola come percorso e gira intorno all'ostacolo.

Nota!

Se la distanza dei due tratti del percorso di delimitazione è 0 cm, il rasaerba robotizzato può oltrepassarli.

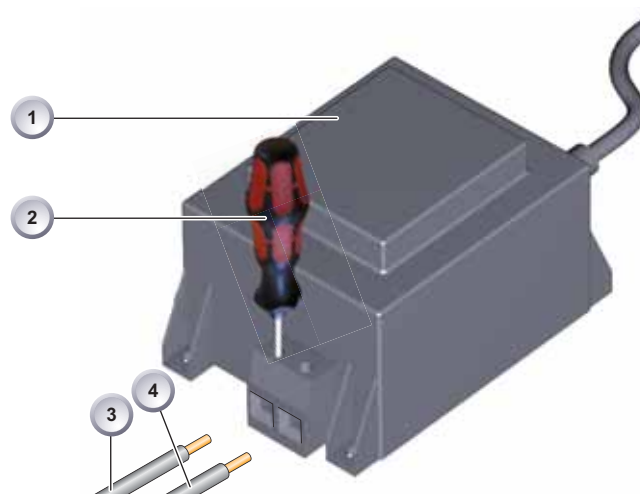


5.6 Collegamento del cavo di delimitazione alla stazione base



- Al termine della posa, spelare il cavo di delimitazione (2) e collegarlo ai morsetti (1).

5.7 Collegamento dei cavi a bassa tensione al trasformatore

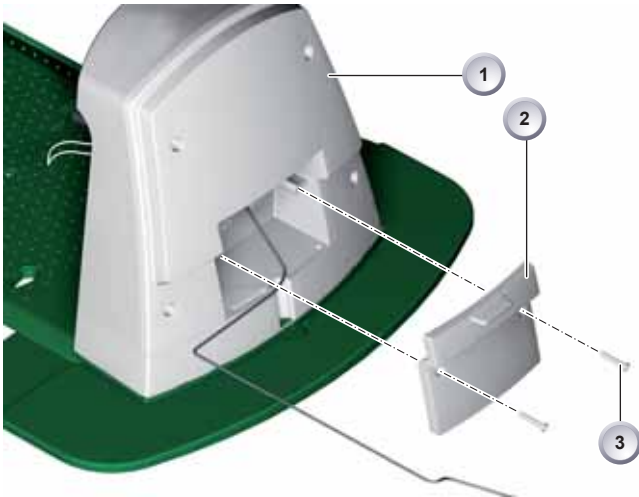


- Spelare i cavi a bassa tensione (3) e (4) per circa 10 mm.
- Svitare le viti con il cacciavite (2) e collegare i cavi a bassa tensione (3) e (4) al trasformatore (1).
- I cavi possono essere collegati in qualsiasi modo, poiché non è necessario rispettare una determinata polarità.
- Infilare la spina del trasformatore alla rete elettrica.

5.8 Apertura del coperchio sul retro della stazione base

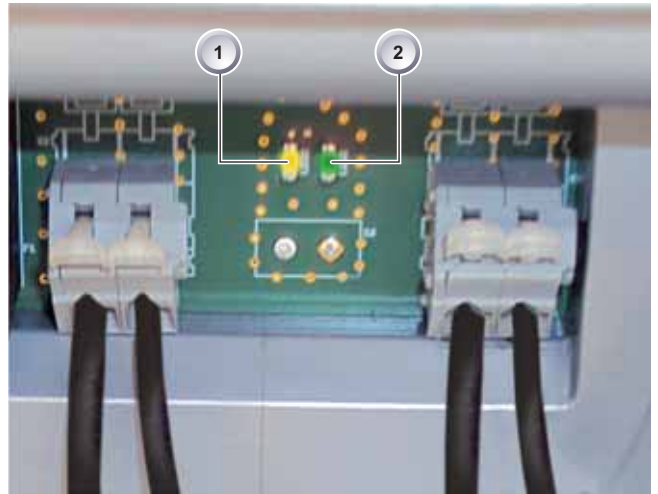
Nota!

Il coperchio deve essere aperto solo per controllare gli indicatori LED.



- Per controllare il collegamento, svitare le viti di fissaggio (3) e rimuovere il coperchio (2) dalla stazione base (1).

5.9 Controllo del collegamento



Attenzione!

Danni ai cavi.

Dopo che sono stati collegati i cavi, i LED si accendono. Se non si accendono, sfilare la spina di rete e controllare se tutti i collegamenti e i cavi sono correttamente in sede o se sono danneggiati.

Il LED giallo (1):

- si accende quando la stazione base è collegata al trasformatore ed è instaurato il collegamento elettrico con il trasformatore.
- lampeggia durante la carica del rasaerba robotizzato.

Il LED verde (2):

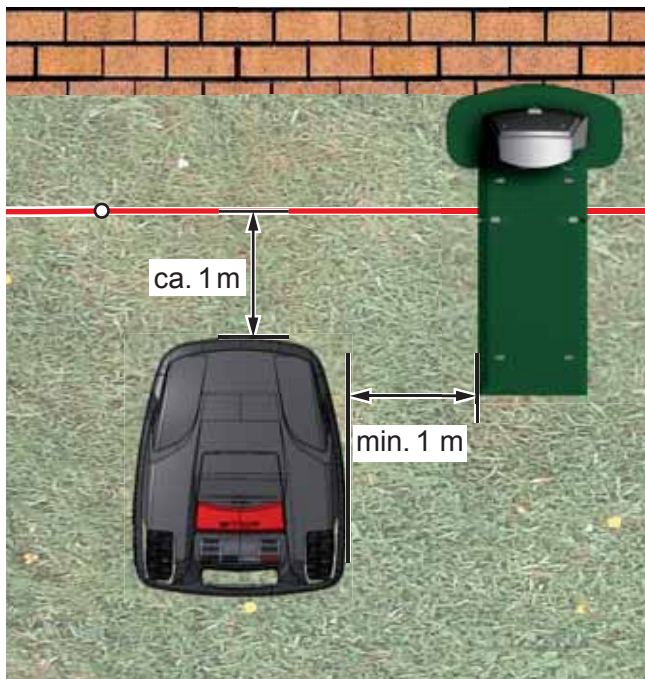
- si accende quando il cavo di delimitazione è posato correttamente e il circuito è regolare.
- lampeggia e poi si spegne quando il circuito del cavo di delimitazione non è regolare.

6 Messa in funzione

6.1 Operazioni preliminari

Nota!

Prima di iniziare la messa in funzione, portare il rasaerba robotizzato sulla sua posizione di partenza nell'area da rasare già delimitata. Per le informazioni sul trasporto del rasaerba robotizzato, fare riferimento a pagina 32.



- Rispettare le misure indicate.

6.2 Accensione/Indicazione di stato

- Accendere il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF].

- Sul display LCD compaiono le informazioni qui illustrate:

```
Emak
Robomower
Software # xxxxxxxxx
SN: xxxxxxxxxxxxx
```

Display con indicazione di stato

- Sul display LCD viene visualizzata l'informazione Non calibrato.

```
GG.MM.AAAA 00:00
Non calibrato
Premere tasto START
Stato batteria 93%
```

- Il display LCD passa automaticamente alla finestra Selezione lingua.

6.3 Selezione della lingua

```
[ Select language ]
English
Deutsch
Confirm
```

Nota!

Occorre selezionare la rispettiva lingua solo alla prima messa in funzione.

1. Selezionare la lingua desiderata con i relativi [tasti freccia].
2. Confermare con il [tasto multifunzione].
3. Dopo la conferma, sul display LCD viene visualizzato il messaggio [Inserire PIN].

6.4 Inserimento del codice PIN



Nota!

Il codice PIN di fabbrica deve essere inserito solo alla prima messa in funzione.

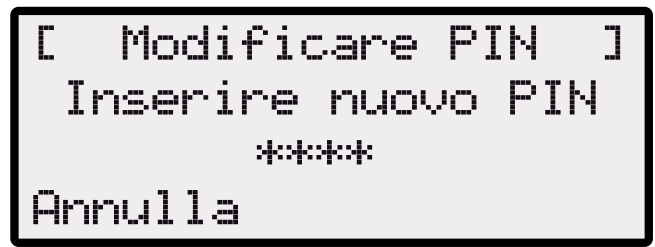
Il codice PIN di fabbrica è [0 0 0 0].

Inserimento del codice PIN di fabbrica



1. Selezionare le cifre desiderate con i relativi [tasti freccia] (1) o (2) confermando ogni inserimento con il [tasto multifunzione] (3).
2. Inserire in modo analogo le successive 3 cifre.
3. Al termine, sul display LCD viene visualizzata la finestra di inserimento [Modifica PIN].

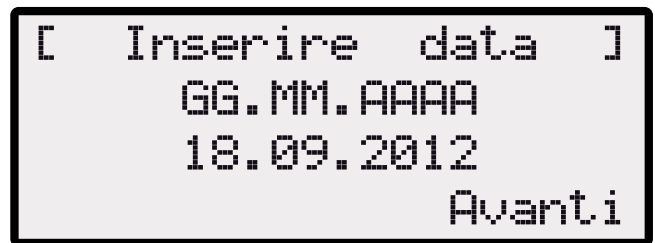
6.5 Modifica del codice PIN



1. Inserire due volte il nuovo PIN.
2. Confermare l'ultimo inserimento con il [tasto multifunzione] (3).

Al termine, sul display LCD viene visualizzata la finestra di inserimento [Data].

6.6 Impostazione/Modifica della data



Nota!

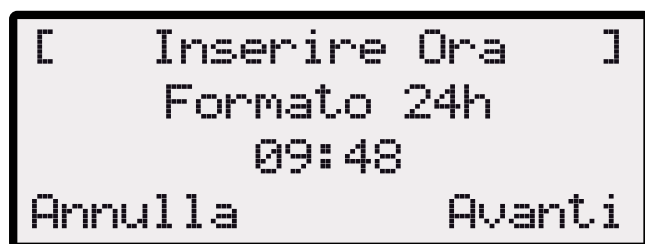
Inserire correttamente data e ora, poiché le successive programmazioni dipendono da questi dati.

Quando si inserisce l'anno (AAAA), è sufficiente inserire soltanto le ultime due cifre, poiché le prime due 20XX sono già inserite.

1. Selezionare le cifre desiderate con i relativi [tasti freccia] (1) o (2) confermando ogni inserimento con il [tasto multifunzione] (3).

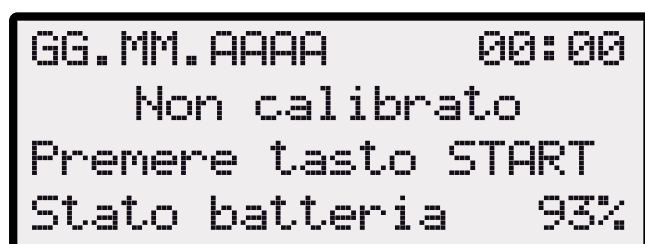
Dopo la conferma, sul display LCD viene visualizzata la finestra di inserimento [Ora].

6.7 Impostazione/Modifica dell'ora



1. Selezionare le cifre desiderate con i relativi [tasti freccia] (1) o (2) confermando ogni inserimento con il [tasto multifunzione] (3).

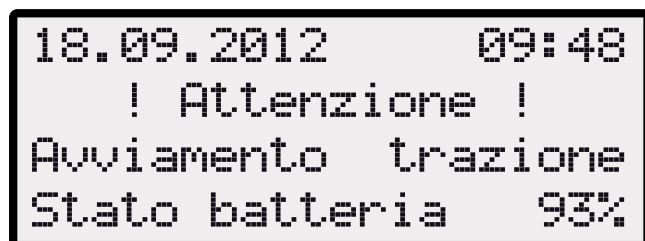
Al termine, sul display LCD viene visualizzata la finestra di stato [Non calibrato].



6.8 Calibratura

Nota!

Per calibrare il rasaerba robotizzato fare riferimento a pagina 20.



Avvertenza!

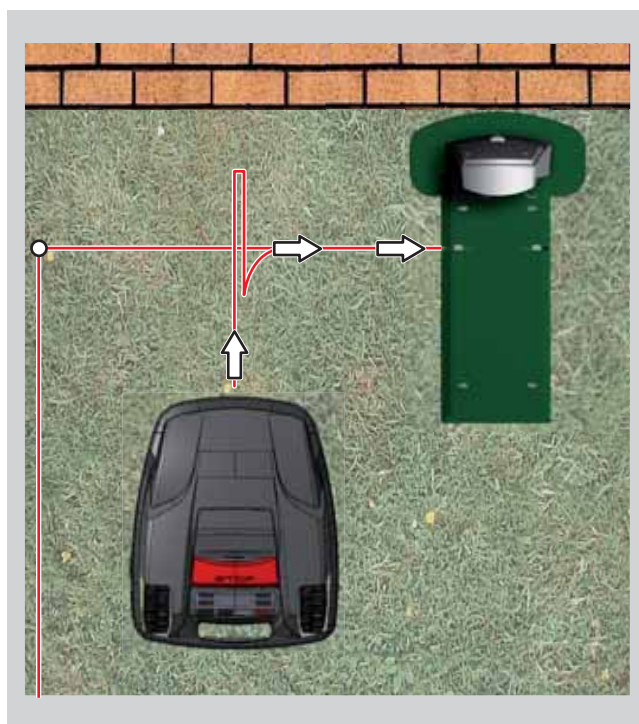
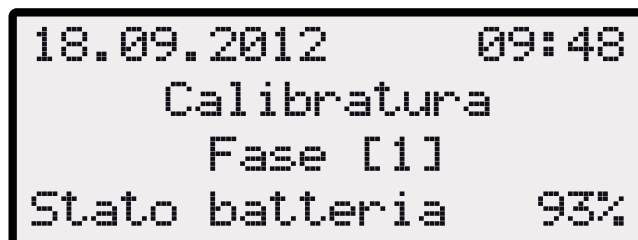
Dopo aver premuto il [tasto START], il motore si avvia.

- Non toccare le parti rotanti.

1. Dopo aver premuto il [tasto START], la procedura automatica di calibratura si avvia.

Sul display LCD lampeggia l'avvertenza [Motore avviato].

Procedura di calibratura avviata



- Il rasaerba robotizzato parte per rilevare l'intensità del segnale procedendo prima in linea retta, poi svolta per tornare nella stazione base.

Nota!

Quando entra nella stazione base, il rasaerba robotizzato deve rimanere fermo. Se, quando entra nella stazione base, il rasaerba robotizzato non aggancia i contatti, continua la marcia lungo il cavo di delimitazione finché non incontra i contatti o non viene interrotta la procedura.

- La batteria del rasaerba robotizzato viene caricata.

Indicazione dopo il percorso di calibratura

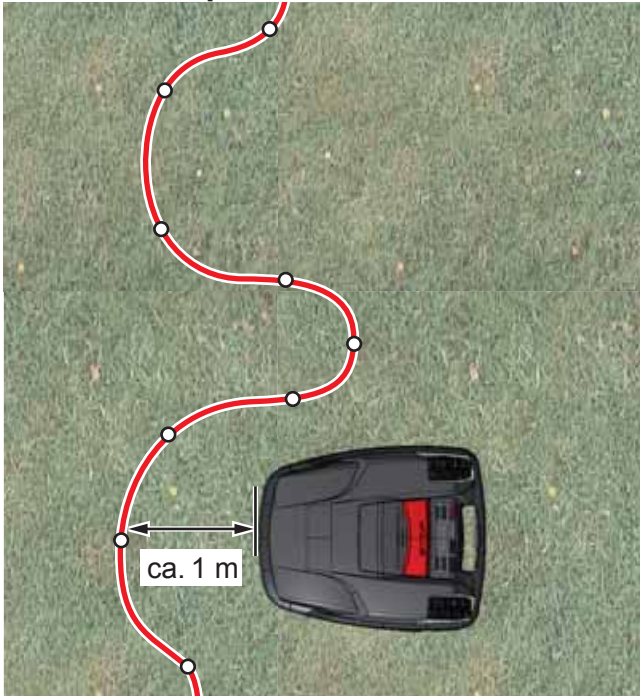
- Terminata la messa in funzione, si può procedere alla rasatura con il rasaerba robotizzato utilizzando gli orari di rasatura preimpostati in fabbrica, senza effettuare ulteriori programmazioni.
- Il programma di rasatura è attivo, la batteria è in carica.
- Gli orari di rasatura impostati in fabbrica sono i seguenti:
Lun. - Ven.: 07:00 - 10:00 e Lun. - Ven.: 17:00 - 19:00



Attenzione!

Regolamenti nazionali possono limitare l'uso della macchina. Osservare gli orari di rispetto del silenzio contemplati dalle ordinanze locali.

Controllo della posa del cavo



1. Posizionare il rasaerba robotizzato a circa 1 metro davanti al cavo di delimitazione.
2. Premere il [tasto HOME], il rasaerba robotizzato si sposta lungo il cavo di delimitazione in direzione di ritorno alla stazione base.
3. Se collide, o se il percorso di posa del cavo di delimitazione è troppo stretto, il rasaerba robotizzato interrompe la marcia.
4. Correggere l'errore, posizionare di nuovo il rasaerba robotizzato a circa 1 m dal cavo di delimitazione e premere di nuovo il [tasto HOME].

Nota!

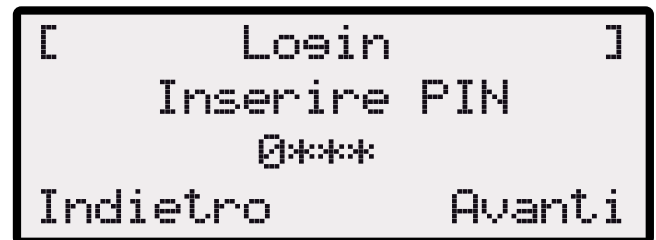
Premendo il [tasto HOME] si disattiva il giorno di rasatura. Premendo il [tasto START] si attiva il giorno di rasatura e ha inizio la rasatura.

6.9 Avvio del rasaerba robotizzato

- Accendere il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF].

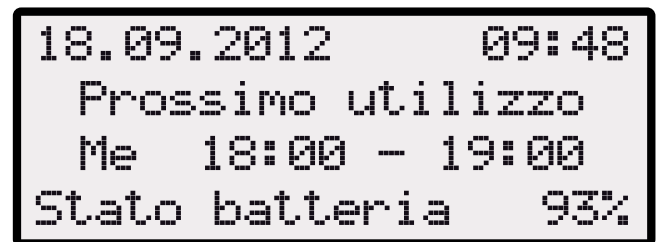


Inserimento del codice PIN

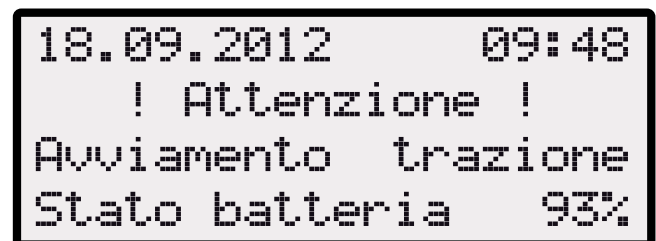


- A questo punto si deve inserire il codice PIN.

Indicazione Prossimo utilizzo



- Dopo aver inserito il codice PIN, sul display compare l'indicazione [Prossimo utilizzo]. Ora il rasaerba robotizzato è pronto per iniziare a rasare.
- Il rasaerba robotizzato si avvia automaticamente quando raggiunge il successivo orario programmato di rasatura.
- Premendo il [tasto START/PAUSE] si può avviare la rasatura immediatamente.



- Sul display lampeggia l'avvertenza [Motore avviato] e viene emesso un tono di segnalazione.

7 Rasatura

7.1 Consigli per la rasatura

Nota!

- Per sfruttare appieno le capacità del rasaerba robotizzato, si consiglia di far lavorare il rasaerba robotizzato durante le ore più fredde del giorno e durante la notte.



Attenzione!

Regolamenti nazionali possono limitare l'uso della macchina. Osservare gli orari di rispetto del silenzio contemplati dalle ordinanze locali.

- Mantenere costante l'altezza di taglio, compresa tra 3 e 6 cm, senza superare la metà dell'altezza dell'erba.
- Definire di conseguenza gli orari di rasatura.
- Se l'erba è folta e il numero di giri del motore si abbassa notevolmente, aumentare l'altezza di taglio e ripetere più volte la rasatura.

7.2 Impostazione dell'altezza di taglio



1. Premere sulla posizione (1). Così facendo si sblocca il coperchio (2) che può essere ribaltato e aperto verso l'alto.



Nota!

- L'altezza di taglio varia tra 3 e 6 cm di altezza dell'erba.
- L'altezza di taglio può essere regolata in quintupli di 6 mm.

1. Sollevare la leva (2) e ruotarla di un quarto di giro in senso orario verso il simbolo [lucchetto aperto] (1) (vedere anche Guida rapida).
 - La regolazione dell'altezza di taglio è sbloccata.
 - Tirare verso l'alto la leva (2): l'altezza di taglio erba aumenta.
 - Spingere in basso la leva (2): l'altezza di taglio erba diminuisce.
2. Terminata la regolazione dell'altezza di taglio:
 - Ruotare la leva (2) di un quarto di giro in senso antiorario verso il simbolo [lucchetto chiuso] (1) e farla ingranare.
3. La regolazione dell'altezza di taglio è bloccata.
 - Abbassare la leva (2) e chiudere il coperchio.

7.3 Carica della batteria nel rasaerba robotizzato

Nota!

- La batteria integrata è parzialmente caricata al momento della consegna.
- Non è necessario aumentare la carica, poiché il rasaerba robotizzato è in grado di rasare anche se la batteria è parzialmente carica.
- Quando il livello di carica scende a 0%, il rasaerba robotizzato torna autonomamente nella stazione base e carica la batteria.
- Un'interruzione della carica non danneggia la batteria.
- La temperatura di carica deve essere compresa tra 0 e 40°C.
- A temperature superiori a 45 °C, il circuito di protezione incorporato impedisce la carica della batteria, per evitare di danneggiarla.
- Se la durata utile della batteria si riduce notevolmente, far sostituire la batteria da un rivenditore, tecnico o responsabile del servizio di assistenza autorizzato con una batteria nuova originale.

- Consiglio: Posizionare la stazione base in una posizione ombreggiata.



- Lo stato della batteria è visualizzato sul display (1).

Controllare che i contatti di carica della stazione base siano correttamente agganciati a quelli del rasaerba robotizzato



Avvertenza!

In inverno riporre il rasaerba robotizzato in un luogo coperto.

- Durante un esercizio normale, la batteria del rasaerba robotizzato viene caricata regolarmente.
- La stazione base è provvista di un'elettronica di controllo. Quando la carica è completa (100%), l'elettronica interrompe automaticamente il processo di carica.
- Prima di riporre il rasaerba robotizzato per l'inverno in un luogo coperto, effettuare un'ultima carica.
- Dopo 3 mesi controllare lo stato della batteria; accendere il rasaerba robotizzato e leggere lo stato di carica della batteria. Se necessario, portare l'apparecchio nella stazione base per effettuare una carica.
- Se la batteria è completamente carica, riporre nuovamente il rasaerba robotizzato.

7.4 Batteria completamente scarica

- Se per invecchiamento o per periodo di fermo troppo prolungato la carica della batteria dovesse scendere oltre il livello consigliato dal costruttore, non sarà più possibile ricaricarla.
- Far controllare ed eventualmente sostituire la batteria e l'elettronica di controllo dal rivenditore, tecnico o responsabile del servizio di assistenza.



Avvertenza!

Non effettuare interventi di alcun tipo sulla batteria.

8 Programmazione

8.1 Avvio del rasaerba robotizzato

Nota!

Per accedere al menu di programmazione del rasaerba robotizzato, è necessario sempre eseguire questa procedura di avvio.

- Accendere eventualmente il rasaerba robotizzato premendo il [tasto ON/OFF] (1), quindi inserire il codice PIN.
- Dopo l'accensione, vengono visualizzate le informazioni sul prossimo utilizzo.

```
18.09.2012      09:48
Prossimo utilizzo
Me 18:00 - 19:00
Stato batteria  93%
```

Nota!

L'utilizzo visualizzato può essere l'impostazione di fabbrica, se non è stato ancora programmato un nuovo utilizzo.

Nota!

Il codice PIN può essere anche quello di fabbrica, se durante il primo avvio non è stato inserito un codice PIN nuovo.

- Dopo aver inserito il codice PIN, compare nuovamente l'informazione [Prossimo utilizzo].
- A questo punto il rasaerba robotizzato è pronto per la selezione dei programmi e delle impostazioni.

Selezione dei menu

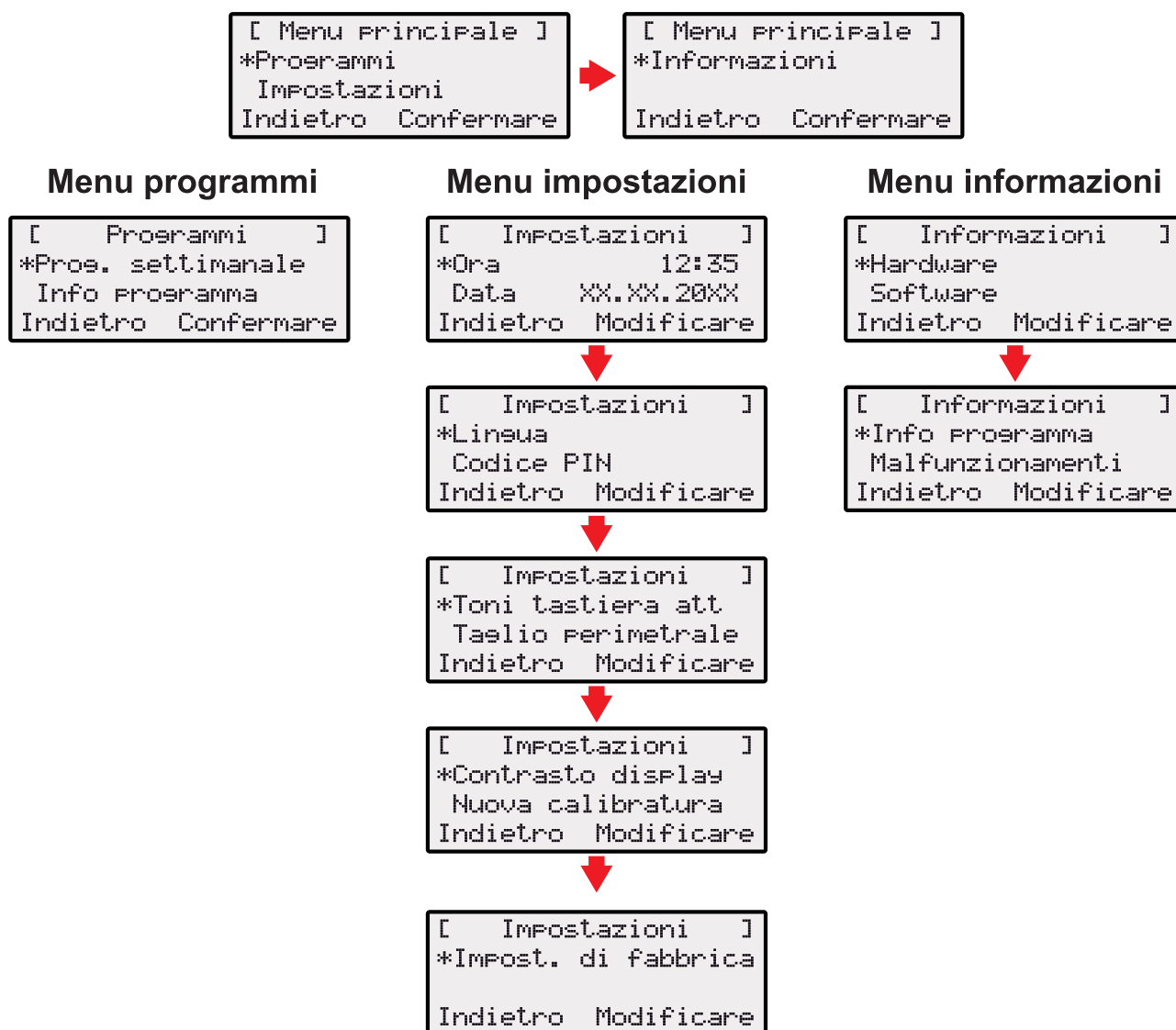


- Dopo l'accensione, è possibile richiamare il menu principale con il [tasto Menu] (1).

8.2 Panoramica

■ Il menu principale del rasaerba robotizzato è suddiviso nei seguenti sottomenu:

- Menu Programmi
- Menu Impostazioni
- Menu Informazioni



Nota!

- Avviare il rasaerba robotizzato come descritto.
- Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu desiderata.
- L'asterisco prima della voce di menu indica che quella è la voce di menu attiva.
- Confermare il menu principale desiderato con il [tasto multifunzione di destra]. Si apre il relativo sottomenu.
- Confermare l'applicazione desiderata con il [tasto multifunzione di destra]. Se lo si desidera, cambiare le sottovoci del menu.
- Premendo il [tasto multifunzione di sinistra] si torna indietro nei menu.

9 Menu Programmi

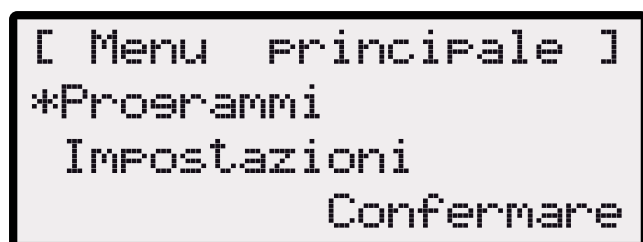
Nota!

Per la descrizione dei tasti funzione, fare riferimento a pagina 5.

- Effettuare le impostazioni nel programma settimanale.
- Leggere le Info programma, ad es. programma Rasatura.

Selezione del programma

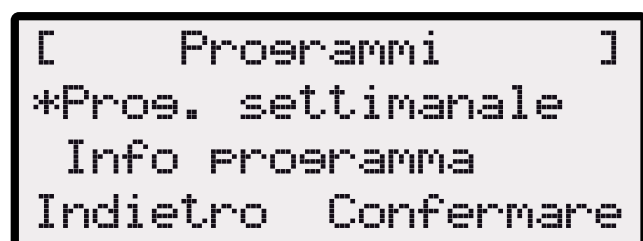
- Prima della programmazione si deve eseguire la procedura di avvio, vedere pagina 26.



1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu Programmi.
2. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
3. Selezionare i programmi desiderati e confermare con il [tasto multifunzione di destra].

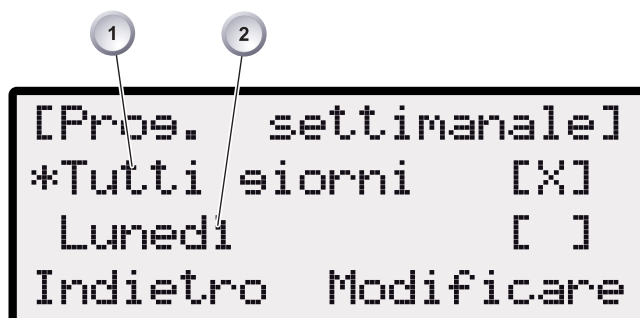
- Il simbolo [X] indica il giorno della settimana attualmente attivo.

9.1 Impostazione del programma settimanale

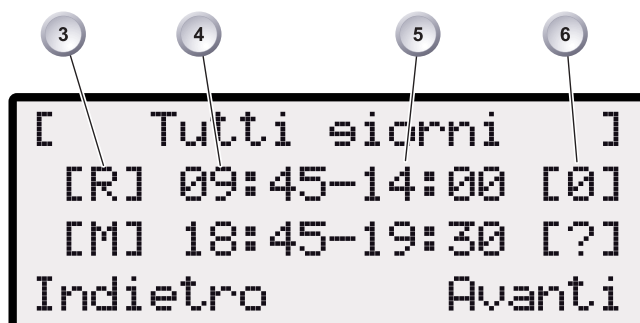


1. Nel programma settimanale si impostano i giorni della settimana (2) e gli orari in cui il rasoerba robotizzato deve eseguire autonomamente la rasatura.
2. Selezionando la voce di menu [Tutti i giorni] (1), il rasoerba robotizzato esegue la rasatura ogni giorno agli orari impostati.
3. Osservare il risultato della rasatura e far durare la rasatura quanto necessario per mantenere un prato ben curato.
4. Con il [tasto freccia] corrispondente, selezionare la voce di menu e confermare con [tasto multifunzione di destra].

Impostazione degli orari di rasatura



1. Selezionare la voce di menu desiderata [Tutti i giorni] con i [tasti freccia], quindi confermare con il [tasto multifunzione di destra].
2. Premere il tasto [Freccia Giù] fino ad evidenziare [Modifica].



1. Selezionare la voce di menu desiderata con i [tasti freccia], quindi confermare con il [tasto multifunzione di destra].

Spiegazione dei caratteri:

- (3) [-] Finestra rasatura disattivata
- (3) [R] Rasatura bordi
 - Il rasoerba robotizzato esegue la rasatura sulla sinistra e sulla destra del cavo di delimitazione posato. Dopo aver rasato i bordi, il rasoerba robotizzato continua a rasare la superficie delimitata.
- [M] Rasatura normale
 - Il rasoerba robotizzato esegue la rasatura sulla superficie interna delimitata dal cavo di delimitazione.
- (4) Ora inizio
 - All'ora preselezionata, il rasoerba robotizzato esce dalla stazione base per iniziare la rasatura.
- (5) Ora fine
 - All'ora preselezionata, il rasoerba robotizzato ritorna alla stazione base.
- (6) [0 - 9] Punto di inizio fisso
 - All'ora preselezionata, il rasoerba robotizzato inizia a rasare dal punto di inizio selezionato. I punti di inizio vengono impostati automaticamente e non possono essere modificati.
- [?] Punto di inizio automatico
 - I punti di inizio vengono impostati automaticamente e non possono essere modificati.

10 Menu Impostazioni

- Impostazione dell'ora
- Impostazione della data
- Impostazione della lingua
- Modifica codice PIN
- Impostazione del tono tasti
- Attivazione taglio perimetrale
- Impostazione del contrasto display
- Nuova calibratura
- Reset alle impostazioni di fabbrica

10.1 Impostazione dell'ora

Selezione del programma

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio (vedere pagina 27).

```
[ Menu principale ]
Programmi
*Impostazioni
                Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Impostazioni].
2. Richiamare il menu [Ora].
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

```
[   Inserire Ora   ]
      Formato 24h
           09:48
Annulla           Avanti
```

Nota!

Quando si imposta l'ora, selezionare ogni singola cifra finché inizia a lampeggiare. Inserire correttamente l'ora, poiché le programmazioni successive dipendono da questa impostazione. Confermare le singole cifre e selezionare ogni cifra successiva con i tasti freccia.

- Le ore vengono visualizzate nel formato 24 h.
1. Selezionare l'ora desiderata con i [tasti freccia] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].
- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.2 Impostazione della data

Selezione del programma

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio (vedere pagina 27).

```
[ Menu principale ]
Programmi
*Impostazioni
                Confermare
```

1. Selezionare la voce di programma desiderata con i [tasti freccia] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].
2. Richiamare il menu [Data].

Impostazione della data

```
[   Inserire data   ]
      GG.MM.AAAA
      18.09.2012
                Avanti
```

Nota!

Inserire correttamente la data, poiché le programmazioni successive dipendono da questa impostazione. Quando si inserisce l'anno (AAAA), è sufficiente inserire soltanto le ultime due cifre, poiché le prime due 20XX sono già inserite.

- La data viene visualizzata nel formato seguente:
 - GG per il giorno
 - MM per il mese
 - AAAA per l'anno

1. Premere una volta brevemente il tasto [Freccia Su]. Al primo posto sul display lampeggia uno [0], oppure premere una volta brevemente il [tasto freccia] (2). Al primo posto sul display lampeggia un [9].
 2. Utilizzare il tasto [Freccia Giù] per scendere dal [9], oppure utilizzare il [tasto freccia] per salire fino a che non viene visualizzata la cifra desiderata.
 3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
 4. Inserire le cifre successive desiderate procedendo nello stesso modo, fino a che la data non sarà impostata.
 5. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.3 Impostazione della lingua

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio (vedere pagina 26).

```
[ Menu principale ]
Programmi
*Impostazioni
Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Impostazioni].
2. Richiamare il menu desiderato [Lingua].
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].

```
[Modificare lingua]
* Italiano
Français
Indietro Salvare
```

Nota!

Occorre selezionare la rispettiva lingua solo alla prima messa in funzione.

1. Selezionare la lingua desiderata con i relativi [tasti freccia].
2. Confermare con il [tasto multifunzione].
3. Dopo la conferma, sul display LCD viene visualizzato il messaggio [Inserire PIN]

10.4 Altre opzioni di impostazione

Nota!

Per richiamare tutte le altre opzioni di impostazione, si procede in modo analogo.

- Dopo l'accensione è possibile richiamare ogni menu di programma con il [tasto Menu] corrispondente.

1. Selezionare il menu [Impostazioni] nel menu principale.

10.5 Attivazione o disattivazione del tono dei tasti

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio, vedere pagina 26.

```
[ Menu principale ]
Programmi
*Impostazioni
Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Impostazioni].
2. Richiamare il menu desiderato [Tono tasti].
3. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
4. Attivare o disattivare i toni dei tasti con il [tasto multifunzione di destra].

- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.6 Modifica del contrasto del display LCD

1. Nella sottovoce Impostazioni selezionare [Contrasto display].
 2. Regolare il [Contrasto display] con i [tasti freccia] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].
- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

10.7 Reset alle impostazioni di fabbrica

1. Nella sottovoce Impostazioni selezionare [Impostazione di fabbrica].
 2. Inserire di nuovo il codice PIN e confermare.
- Uscire dall'impostazione premendo 2 volte il [tasto Menu].

11 Menu Informazioni

- Informazioni sull'hardware, comprendenti, ad esempio:
 - Nome del prodotto
 - Anno di produzione
 - Ore di esercizio
 - Numero di serie
 - Percorso coperto
 - Numero della versione software

Nota!

- Il menu Informazioni serve per richiamare diverse informazioni, ad esempio versione del software, versione dell'hardware e impostazioni attuali.
- In questo menu non si possono effettuare impostazioni.

Selezione del programma

- Prima di effettuare la programmazione, è necessario eseguire la procedura di avvio, vedere Avvio del rasaerba robotizzato, vedere pagina 26.

```
[ Menu principale ]
*Informazioni

                                Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Informazioni] e confermare con il [tasto multifunzione di destra].

11.1 Informazioni sull'hardware

```
[   Informazioni   ]
*Hardware
  Software
Indietro Confermare
```

1. Con il tasto [Freccia Su] o il tasto [Freccia Giù] selezionare la voce di menu [Hardware o Software].
2. Confermare con il [tasto multifunzione di destra].
3. Richiamare le informazioni per l'hardware o il software.
4. Tornare al menu principale con il [tasto multifunzione di sinistra].

Hardware

```
[ Hardware ]
Emak Robomower
Produzione XXXXXXXX
Indietro
```

- Vengono visualizzati i dati relativi all'apparecchio: nome, data produzione, ore di funzionamento, numero di matricola, cicli di taglio, ore di taglio, cicli di ricarica, ore di ricarica e perimetro del cavo di delimitazione.

11.2 Informazioni sul software

```
[ Software ]
Versione XXXXXXXXXXXX
Indietro
```

- Viene visualizzato il numero di versione del software.

12 Informazioni sui programmi

- Tempo totale settimanale di rasatura.

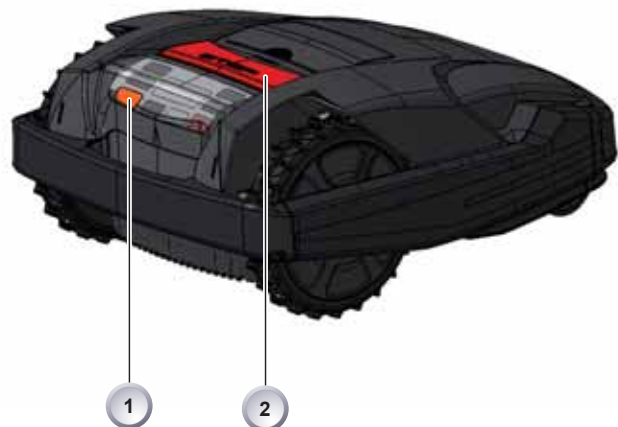
```
[ Info Programma ]
Totale settimanale
Taglio 0:00
Indietro
```

- Viene visualizzato il monte ore totale impostato per la rasatura.
- Ore a seconda della rispettiva programmazione, giorno della settimana e momento in cui viene eseguita la rasatura.

```
[ Info Programma ]
Do: 10:00 - 14:00
Do: 18:00 - 19:00
Indietro
```

- Viene visualizzato l'intero tempo di rasatura impostato per la settimana.

13 Trasporto



- In caso di trasporto entro l'area di rasatura:

1. Fermare il rasaerba robotizzato premendo il [tasto STOP] (2).
2. Spegnerlo premendo il [tasto ON/OFF] (1).



Cautela!

Lesioni causate da lame di taglio!

- Le lame impiegano 2 secondi ad arrestarsi!
- Il disco portalamo deve essere rivolto in direzione opposta al corpo.



3. Trasportare il rasaerba robotizzato soltanto per l'impugnatura (1).

14 Avvertenza



Avvertenza!

Lesioni causate da lame di taglio!

- Spegnerne sempre il rasaerba robotizzato con il [tasto ON/OFF] prima di qualsiasi intervento di manutenzione o riparazione.
- Indossare sempre guanti da lavoro, quando si devono eseguire operazioni di manutenzione e pulizia.
- Scollegare il trasformatore dalla stazione base.



Attenzione!

Danni all'elettronica/impianto elettrico causati da pulizia non adeguata!

- Per pulire il rasaerba robotizzato non utilizzare apparecchi ad alta pressione e acqua. Eventuale acqua penetrata nell'apparecchio può distruggere interruttori, batteria, motori e circuiti stampati.

- Fare eseguire le riparazioni (tranne la sostituzione delle lame) da officine specializzate ed autorizzate.

Obbligo da parte dell'utente:

1. Dalle 100 alle 200 ore di lavoro, riportare il rasaerba robotizzato in officina per:
 - Controllo serraggio viti
 - Controllo generale della programmazione ed eventuali errori
2. Dopo 500 e 2500 ore di lavoro, riportare il rasaerba robotizzato in officina per:
 - Controllo generale serraggio viti e parti meccaniche
 - Controllo statistiche errori
 - Controllo stato batteria
 - Controllo cuscinetti ruote
 - Controllo lama e verifica eventuali danneggiamenti
 - Controllo e pulizia generale

Operazioni da effettuare periodicamente da parte dell'utente

- Pulire a fondo una volta la settimana il rasaerba robotizzato con una scopa o un panno, eventualmente utilizzare uno spray di pulizia. Sporco non rimosso può compromettere il funzionamento dell'apparecchio.
- Controllare una volta la settimana se le lame di taglio sono danneggiate.

14.1 Controllo dello scorrimento delle ruote



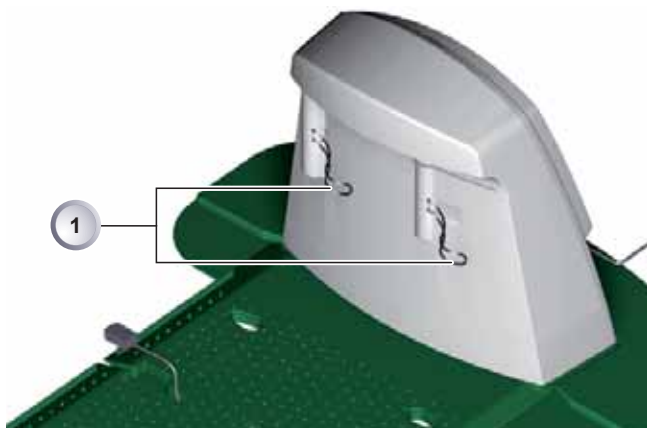
1. Una volta la settimana pulire a fondo le aree intorno alle ruote (1) utilizzando una scopa o un panno.
2. Verificare il corretto rotolamento e la sterzabilità delle ruote (1). Se le ruote (1) non girano liberamente, devono essere regolate o sostituite.

14.2 Controllo/Pulizia dei contatti



- Ispezionare le superfici dei contatti (1) sul rasaerba robotizzato, per verificare se sono sporche.
- Se necessario, pulire le superfici dei contatti (1) del rasaerba robotizzato con un panno.
- Se sulle superfici dei contatti sono presenti tracce di bruciatura, significa che il contatto di carica non è ottimale.
 - Curvare verso l'esterno le molle della stazione base.

14.3 Controllo/Pulizia della stazione base



1. Sfilare la spina del trasformatore.
2. Ispezionare i contatti (1) della stazione base per verificare se sono sporchi.
3. Se necessario, pulire i contatti (1) della stazione base con un panno.
4. Spingere i contatti (1) in direzione della stazione base, quindi rilasciarli. I contatti (1) devono tornare nella posizione iniziale.
5. Se i contatti (1) non tornano nella posizione iniziale, farli controllare o riparare da un Centro di Assistenza Tecnica.

14.4 Pulizia del telaio



- Pulire a fondo il piatto di taglio (1) e la guida (2) utilizzando una scopa o un panno.

15 Riparazione



Avvertenza!

Lesioni causate da lame di taglio!

- Spegnerne il rasaerba robotizzato con il [tasto ON/OFF] prima di qualsiasi intervento di manutenzione o riparazione.
- Indossare sempre guanti da lavoro, quando si devono eseguire operazioni di manutenzione e pulizia.
- Scollegare il trasformatore dalla stazione base.



Attenzione!

Danni causati da riparazione non corretta!

- Non saldare, raddrizzare o modificare la forma di apparati di taglio danneggiati nel tentativo di ripararli. Queste operazioni possono determinare il distacco dell'apparato di taglio e provocare lesioni gravi o letali.

15.1 Sostituzione del disco portalamme



1. Appoggiare il rasaerba robotizzato con le lame di taglio (3) rivolte verso l'alto.
2. Tenere fermo il disco portalamme (2).
3. Svitare le tre viti (1).
4. Sfilare il disco portalamme (2) con le lame di taglio (3).
5. Applicare il disco portalamme (2) con le lame di taglio (3).
6. Tenere fermo il disco portalamme (2).
7. Avvitare e serrare viti nuove (1).

Sostituzione del fusibile del trasformatore



Avvertenza!

Pericolo di incendio dovuto a fusibile errato o bypass del fusibile.

- Utilizzare essenzialmente un fusibile con stesso amperaggio.
- Non bypassare mai il fusibile.

1. Sfilare la spina del trasformatore.
2. Spingere con cautela la chiusura a baionetta (1) all'interno e contemporaneamente aprirla ruotandola con un cacciavite per viti a intaglio in senso antiorario. La chiusura a baionetta (1) salta fuori con facilità.
3. Sostituire il fusibile e chiudere la chiusura a baionetta (1) ruotandola con il cacciavite in senso orario.

16 Dati tecnici

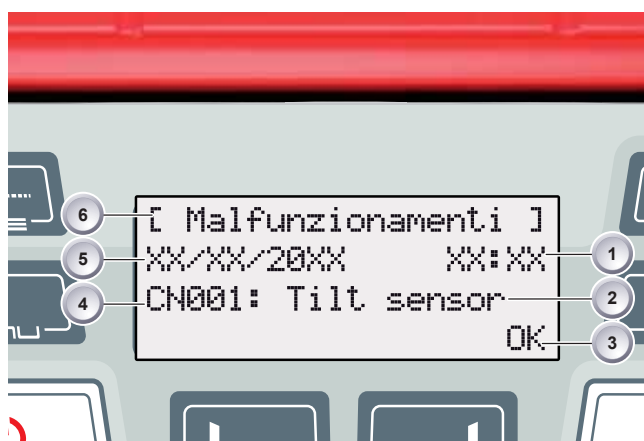
Dati rasaerba robotizzato	
Lunghezza in mm	600
Larghezza in mm	490
Altezza in mm	245
Peso in kg	ca. 8
Sistema rasatura	elettrico con 2 lame di taglio
Motore lame di taglio 1/min	3400
Altezze di taglio in mm	30 - 60
Regolazione altezza di taglio, a 5 livelli, in mm	6 mm per livello
Larghezza di taglio in mm	280
Superficie max tosabile in m ²	ca. 700
Angolo di pendenza max della superficie da rasare in %	35
Distanza cavo di delimitazione da linea di confine (parete/siepe)	ca. 20 cm
Dati stazione base/trasformatore	
Tensione di allacciamento stazione base	230 V / 16 A / 50 HZ
Tensione secondaria/corrente/potenza	27 V AC / 2,2 A / 60 VA
Emissioni sonore	
Intensità misurata in db(A)	63
Intensità garantita in db(A)	69
Batteria	
Tensione in V	18
Capacità in Ah	1,5
Energia in Wh	27
Temperatura di carica massima in gradi Celsius	40 °C

17 Guida ai rimedi in caso di guasti

17.1 Esempi di messaggi di guasto

Nota!

- La batteria e il motore del rasaerba robotizzato sono controllati da un'elettronica che visualizza i guasti e lo stato sul display LCD.



- | | | | |
|---|---------------------|---|--------------------|
| 1 | Ora | 4 | Codice guasto |
| 2 | Messaggio di guasto | 5 | Data |
| 3 | Campo d'azione | 6 | Indicazione guasto |

Nota!

Se questa indicazione ricompare, non è più possibile proseguire l'attività. Far controllare il rasaerba robotizzato da un Centro di Assistenza Tecnica.

17.2 Ricerca dei guasti

Se il rasaerba robotizzato non funziona regolarmente, si consiglia di attenersi alle indicazioni seguenti. Se il guasto non compare in questo elenco, o non è possibile individuarlo con esattezza, rivolgersi presso un Centro Assistenza Autorizzato.

Problema	Possibili cause	Soluzione
Bassa tensione batteria	Cavo di delimitazione difettoso, rasaerba robotizzato non trova la stazione base.	Controllare se sono presenti interruzioni nel cavo di delimitazione, eventualmente far effettuare la misurazione da un Centro Assistenza Autorizzato
	Batteria esaurita.	Superata la durata utile della batteria. Far sostituire la batteria da un Centro Assistenza Autorizzato
	Elettronica di carica difettosa.	Far controllare l'elettronica di carica da un Centro Assistenza Autorizzato.
	Il rasaerba robotizzato non si innesta nei contatti di carica.	Posizionare manualmente il rasaerba robotizzato nella stazione base e controllare se i contatti di carica sono collegati. Far controllare il meccanismo a molla dei contatti di carica da un Centro Assistenza Autorizzato. Far sostituire contatti di carica distorti o rotti da un Centro Assistenza Autorizzato.
Codice PIN errato	È stato inserito un codice PIN errato.	Inserire il codice PIN corretto. Sono ammessi tre tentativi, dopo di che occorre inserire un codice PUK.
Rasatura finale non uniforme.	Il tempo di lavoro impostato per il rasaerba robotizzato è troppo breve.	Programmare un tempo di lavoro più lungo.
	Area da rasare troppo ampia.	Programmare un tempo di lavoro più lungo. Ridurre l'area da rasare.
	Rapporto altezza di taglio / altezza erba non congruo.	Aumentare l'altezza di taglio. Quindi ridurre gradualmente l'altezza di taglio fino a raggiungere l'altezza desiderata.
	Le lame di taglio non sono affilate.	Sostituire le lame di taglio e le relative viti. Far affilare e montare con nuove viti le lame di taglio da un Centro Assistenza Autorizzato.
	L'erba blocca o impedisce la rotazione del disco portalame o dell'albero motore.	Rimuovere l'erba e accertarsi che il disco portalame ruoti liberamente. Se il disco portalame continua a non ruotare liberamente, smontarlo, pulirlo e rimontarlo utilizzando viti nuove.
Il rasaerba robotizzato esegue la rasatura ad un orario errato.	Regolare l'ora sul rasaerba robotizzato.	Per l'impostazione dell'ora, fare riferimento a Modifica dell'ora a pagina 22.
	Ora di inizio e ora di fine rasatura inserite non correttamente.	Reimpostare ora di inizio e fine, fare riferimento a Modifica dell'ora a pagina 28.
Il rasaerba robotizzato vibra.	Squilibrio nella lama di taglio o nel suo azionamento.	Controllare lama di taglio e portalame, eventualmente sostituire.

Codice di errore

Codice di errore	Possibili cause	Soluzione
CN001: Tilt sensor	<ul style="list-style-type: none"> • Superata l'inclinazione massima • Pendio troppo ripido 	Escludere il pendio troppo ripido dall'area di taglio
	Il robot è stato sollevato da terra	Posare il robot su una superficie piana e resettare l'errore.
CN002: Lift sensor	In seguito a sollevamento o a un corpo estraneo, l'involucro è stato deviato verso l'alto.	Rimuovere il corpo estraneo.
C N 0 0 5 : B u m p e r deflected	Il robot ha urtato un ostacolo e non riesce a liberarsi (urto in prossimità della stazione base).	Rimuovere l'ostacolo
CN007: No loop signal CN017: Cal: signal weak	Segnale circuito assente. Errore durante la calibratura, segnale del circuito troppo debole.	<ul style="list-style-type: none"> • Controllare l'alimentazione della stazione base. • Controllare il circuito. • Disinserire e reinserire il trasformatore.
CN008: Loop signal weak	Il segnale del circuito è debole.	<ul style="list-style-type: none"> • Controllare l'alimentazione della stazione base. • Controllare il circuito, potrebbe essere interrato troppo profondamente. • Disinserire e reinserire il trasformatore.
CN010: Bad position	Il robot è uscito dal circuito.	<ul style="list-style-type: none"> • Ricollocare il robot nell'area di lavoro. • Circuito incrociato
CN011: Escaped robot	Il robot è uscito dall'area.	Controllare la posa del circuito (curve, ostacoli ecc.).
CN012: Cal: no loop CN015: Cal: outside	Errore durante la calibratura, il robot non ha trovato il circuito.	<ul style="list-style-type: none"> • Collocare il robot verticalmente rispetto al circuito, il robot deve poter attraversare il circuito. • Controllare l'alimentazione della stazione base. • Controllare il circuito. • Disinserire e reinserire il trasformatore. • Cavo del circuito incrociato.
CN018: Cal: Urto	Errore durante la calibratura, urto	Eliminare l'ostacolo.
CN038: Battery	Batteria scarica.	<ul style="list-style-type: none"> • Controllare che la stazione di ricarica non presenti ostacoli. • Controllare i contatti di carica della stazione base. • Circuito troppo lungo, presenza di troppe isole. • Il robot si è incagliato.
	Cavo di delimitazione difettoso, il robot non ritrova la stazione base.	Controllare che non siano presenti interruzioni nel cavo di delimitazione, eventualmente far effettuare la misurazione da un centro assistenza autorizzato
	Batteria esaurita.	Superata la durata utile della batteria. Far sostituire la batteria da un centro assistenza autorizzato
	Elettronica di carica guasta.	Far sostituire l'elettronica di carica da un centro assistenza autorizzato
	Il robot non si innesta nei contatti di carica.	<ul style="list-style-type: none"> • Rimettere il robot nella stazione base e controllare che i contatti di carica siano collegati. • Far controllare e sostituire i contatti di carica da un centro assistenza autorizzato

Codice di errore	Possibili cause	Soluzione
CN099: Recov escape	Impossibile eliminare l'errore automaticamente	Eliminare l'errore manualmente
	Il robot è uscito dal circuito	Ricollocare il robot nella stazione di ricarica.
CN104: Battery over heating	Batteria surriscaldata – temperatura dell'accumulatore oltre i 60°C, scaricamento impossibile	Lo spegnimento d'emergenza viene effettuato dall'elettronica di controllo. Non collocare il robot sulla stazione base. Spegner il robot e lasciar raffreddare la batteria.
CN110: Blade motor over heating	Motore del tosaerba surriscaldato, temperatura > 80°C.	Spegner il robot e lasciarlo raffreddare. Se il problema si ripresenta, far controllare il robot da un centro assistenza autorizzato
CN119: R-Bumper deflected CN120: L-Bumper deflected	Il robot ha urtato un ostacolo e per motivi di sicurezza non può liberarsi, ad es. urti avvenuti vicino alla stazione base.	Eliminare l'ostacolo e resettare il messaggio di errore.
CN125: Bumper escape	Nel fare marcia indietro dopo aver urtato un ostacolo, il robot è uscito dall'area di lavoro.	L'involucro è incastrato o il bumper (paraurti) è guasto, rimuovere l'ostacolo
CN128: Recov Impossible	Urto di un ostacolo o abbandono del circuito -> impossibile fare marcia indietro, il robot non riesce a liberarsi.	Rimuovere l'ostacolo, controllare la deviazione dell'involucro
CN129: Blocked WL	Motore ruota sinistra bloccato	Eliminare il blocco
CN130: Blocked WR	Motore ruota destra bloccato	Eliminare il blocco

17.3 Guida interattiva

- Per la guida interattiva alla programmazione, è possibile effettuare la scansione di un codice QR, ad esempio con uno smartphone.
- Per poter effettuare questa operazione, è necessaria un'applicazione scaricabile dal provider del proprio smartphone. Il costo di questo servizio dipende dal rispettivo provider.

- Effettuata la scansione, viene effettuato un inoltro alla pagina web selezionata per lo specifico argomento da consultare.
- Clienti che non hanno la possibilità di utilizzare il codice QR, possono selezionare l'indirizzo per l'assistenza dalla pagina <http://www.efco.it>.
- I costi per l'utilizzo del link o del codice QR dipendono dal provider della rete mobile.

18 Certificato di garanzia

Questa macchina è stata concepita e realizzata attraverso le più moderne tecniche produttive. La Ditta costruttrice garantisce i propri prodotti per un periodo di 24 mesi dalla data del primo acquisto.

Condizioni generali di garanzia

- 1) La garanzia viene riconosciuta a partire dalla data d'acquisto. La Ditta costruttrice tramite la rete di vendita ed assistenza tecnica sostituisce gratuitamente le parti difettose dovute a materiale, lavorazioni e produzione. La garanzia non toglie all'acquirente i diritti legali previsti dal codice civile contro le conseguenze dei difetti o vizi causati dalla cosa venduta.
- 2) Il personale tecnico interverrà il più presto possibile nei limiti di tempo concessi da esigenze organizzative.
- 3) **Per richiedere l'assistenza in garanzia è necessario esibire al personale autorizzato il sotto riportato certificato di garanzia timbrato dal rivenditore, compilato in tutte le sue parti e corredato di fattura d'acquisto o scontrino fiscalmente obbligatorio comprovante la data d'acquisto.**
- 4) La garanzia decade in caso di:
 - Assenza palese di manutenzione,
 - Utilizzo non corretto del prodotto o manomissioni,

- Utilizzo di parti di ricambio o accessori non originali,
 - Interventi effettuati da personale non autorizzato.
- 5) La Ditta costruttrice esclude dalla garanzia i materiali di consumo e le parti soggette ad un normale logorio di funzionamento (batterie, lame di taglio, cavi, connettori, etc...).
 - 6) La garanzia della batteria è limitata solo ai difetti di fabbricazione durante la prima messa in moto del prodotto.
 - 7) La garanzia esclude gli interventi di aggiornamento e miglioramento del prodotto.
 - 8) La garanzia non copre la messa a punto e gli interventi di manutenzione che dovessero occorrere durante il periodo di garanzia.
 - 9) Eventuali danni causati durante il trasporto devono essere immediatamente segnalati al trasportatore pena il decadere della garanzia.
 - 10) La garanzia non copre danni alla verniciatura riconducibili alla normale usura.
 - 11) La garanzia non copre eventuali danni, diretti o indiretti, causati a persone o cose da guasti della macchina o conseguenti alla forzata sospensione prolungata nell'uso della stessa.

MODELLO _____

SERIAL No _____

ACQUISTATO DAL SIG. _____

DATA _____

CONCESSIONARIO _____

 Non spedire! Allegare solo all'eventuale richiesta di garanzia tecnica.

18 Smaltimento



Danni all'ambiente!

Non smaltire insieme ai rifiuti domestici il rasaerba robotizzato **in disuso, le batterie e i componenti elettronici.**

■ Per lo smaltimento attenersi alle prescrizioni locali.



Ai sensi delle Direttive 2002/95/CE, 2002/96/CE e 2003/108/CE, relative alla riduzione dell'uso di sostanze pericolose nelle apparecchiature elettriche ed elettroniche, nonché allo smaltimento dei rifiuti

Il simbolo del cassonetto barrato riportato sull'apparecchiatura indica che il prodotto alla fine della propria vita utile **deve** essere raccolto separatamente dagli altri rifiuti.

L'utente dovrà, pertanto, conferire l'apparecchiatura giunta a fine vita agli idonei centri di raccolta differenziata dei rifiuti elettronici ed elettrici, oppure riconsegnarla al rivenditore al momento dell'acquisto di una **nuova apparecchiatura di tipo equivalente, in ragione di uno a uno.**

L'adeguata raccolta differenziata per l'avvio successivo dell'apparecchiatura dismessa al riciclaggio, al trattamento e allo smaltimento ambientalmente compatibile contribuisce ad evitare possibili effetti negativi sull'ambiente e sulla salute e favorisce il riciclo dei materiali di cui è composta l'apparecchiatura.

Lo smaltimento abusivo del prodotto da parte dell'utente comporta l'applicazione delle sanzioni previste dalla legislazione nazionale.

Nota!

- La batteria è collaudata secondo le normative UN. Pertanto, la batteria, sia a sé stante, sia ancora inserita nel rasaerba robotizzato è soggetta alle normative nazionali e internazionali sulle merci pericolose.
- Smaltire la batteria solo se completamente scarica.
- L'utilizzatore è tenuto a restituire anche la batteria.
- **ATTENZIONE!** Rendere l'apparecchio inutilizzabile prima di consegnarlo per lo smaltimento. Per evitare incidenti rimuovere il connettore di sicurezza e il cavo elettrico del motore.

19 Dichiarazione di conformità

Il sottoscritto, **Emak spa via Fermi, 4 - 42011 Bagnolo in Piano (RE) ITALY** dichiara sotto la propria responsabilità che la macchina:

1. Genere: rasaerba robotizzato
2. Marca Efco, Tipo Sirius 700
3. Identificazione di serie 652 XXX 0001 ÷ 652 XXX 9999

è conforme alle prescrizioni delle direttive: 2006/42/CE - 2004/108/CE,
è conforme alle disposizioni delle seguenti norme armonizzate:
EN 60335-1 / IEC 60335-2-107 / EN 55014-1 / EN 55014-2 / EN 61000-3-2 / EN 61000-3-3 / EN 61000-3-3/A1
Tipo di dispositivo di taglio: lama rotativa.
Larghezza di taglio: 28 cm
Documentazione Tecnica depositata in Sede Amministrativa: Direzione Tecnica

Fatto a Bagnolo in Piano (RE) Italy - via Fermi, 4
Data: 01/09/2013

  **Emak**^{s.p.a.}

Fausto Bellamico - President

Il sottoscritto, **Emak spa via Fermi, 4 - 42011 Bagnolo in Piano (RE) ITALY** dichiara sotto la propria responsabilità che la macchina:

1. Genere: Trasformatore di corrente
2. Marca Ulmer Trasformatorenbau, Tipo alimentazione monofase NTEV60

è conforme alle prescrizioni delle direttive: 2006/95/CE,
è conforme alle disposizioni delle seguenti norme armonizzate: 60335-2-29

Documentazione Tecnica depositata in Sede Amministrativa: Direzione Tecnica

Fatto a Bagnolo in Piano (RE) Italy - via Fermi, 4
Data: 01/09/2013

  **Emak**^{s.p.a.}

Fausto Bellamico - President

I **ATTENZIONE!** – Questo manuale deve accompagnare la macchina durante tutta la sua vita.

GB **WARNING!** – This owner's manual must stay with the machine for all its life.



It's an **EMAK S.p.A.** trademark
42011 Bagnolo in Piano (RE) Italy
Tel. +39 0522 956611 • Fax +39 0522 951555
service@emak.it • www.efco.it

We care

Quality Ethics Environment
ISO 9001 - SA 8000 - ISO 14001