

iMOW® 7.0 PRO

STIHL



2 - 63	Gebrauchsanleitung
63 - 123	Instruction Manual
123 - 189	Notice d'emploi
189 - 251	Istruzioni d'uso
251 - 313	Handleiding



Inhaltsverzeichnis

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

1 Vorwort

Liebe Kundin, lieber Kunde,

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

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

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

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



Dr. Nikolas Stihl

WICHTIG! VOR GEBRAUCH LESEN UND AUFBEWAHREN.

2 Informationen zu dieser Gebrauchsanleitung

2.1 Geltende Dokumente

- Es gelten die lokalen Sicherheitsvorschriften.
- ▶ Zusätzlich zu dieser Gebrauchsanleitung folgende Dokumente lesen, verstehen und aufbewahren:
 - Sicherheitsinformation für STIHL Akku 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.



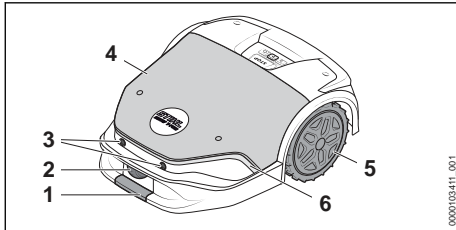
- Der Hinweis weist auf Gefahren hin, die zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen können.
 - ▶ Die genannten Maßnahmen können schwere Verletzungen oder Tod vermeiden.

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

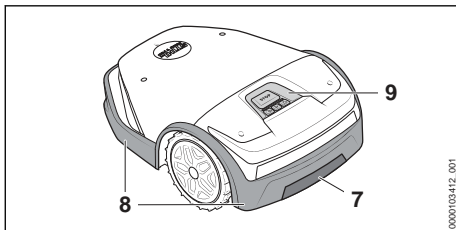
Die Haube ist federnd gelagert und über einen Stoßsensor werden Hindernisse auf der Mähfläche erkannt.

5 Antriebsräder

Die Antriebsräder treiben den Mähroboter an.

6 Leuchtstreifen

Der Leuchtstreifen zeigt den Status des Mähroboters an.

**7 Hintere Griffstelle**

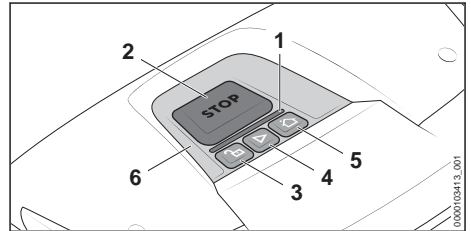
Durch gleichzeitiges Greifen an der vorderen und hinteren Griffstelle kann der Mähroboter angehoben und transportiert werden.

8 Schutzleiste

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

9 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 entspermt den Mähroboter in Verbindung mit einer angezeigten Tastenkombination.

4 Drucktaste „START“

Die Drucktaste startet den Mähbetrieb.

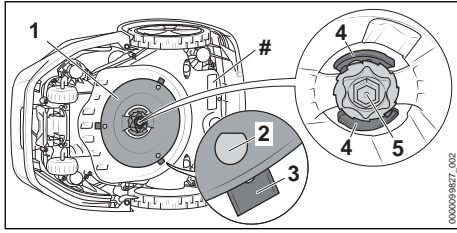
5 Drucktaste „HAUS“

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

6 Regensensor

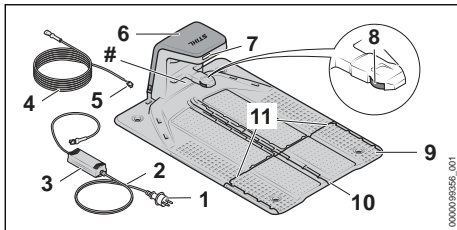
Der Regensensor reagiert auf Feuchtigkeit. Je nach Einstellung kann der Mähroboter die Wetterverhältnisse in seinem Mähplan berücksichtigen.

3.3 Mähwerk



- 1 Messerscheibe**
Die Messerscheibe dient zum Befestigen der Klingen.
 - 2 L-Bolzen**
Die L-Bolzen dienen zum Einhängen der Klingen.
 - 3 Klingen**
Die Klingen mähen das Gras.
 - 4 Hebel**
Die Hebel sichern die Mutter.
 - 5 Mutter**
Die Mutter befestigt die Messerscheibe.
- # Leistungsschild mit Maschinenummer**

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.

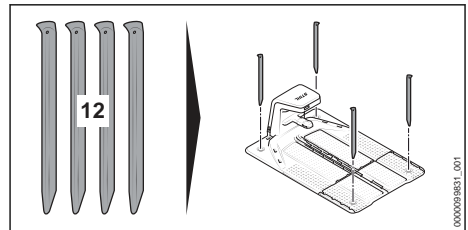
10 Kabelkanal

In den mittig liegenden Kabelkanal wird der Leitdraht verlegt.

11 Kabelkanal

In den außen liegenden Kabelkanälen wird der Begrenzungsdraht verlegt.

Leistungsschild mit Maschinenummer

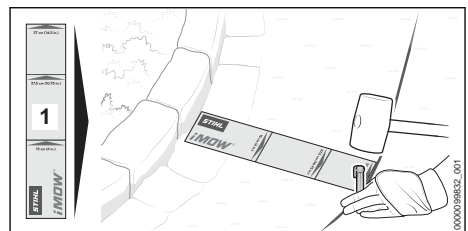


12 Erdnagel

Die vier Erdnägel befestigen die Dockingstation am Boden.

3.5 iMOW® Ruler und Installations-kit

iMOW® Ruler

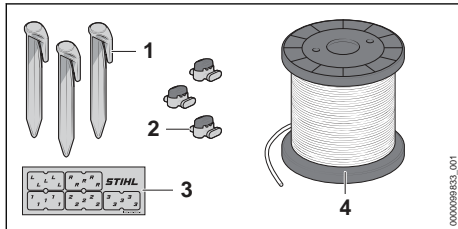


1 iMOW® Ruler

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 Klappenwechsel die Richtung zum Entriegeln des Messerträgers an.

Dieses Symbol zeigt beim Klappenwechsel 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 Klappen nicht berühren.



Nicht auf den Mähroboter steigen oder setzen.



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



Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.



Akku vor Hitze und Feuer schützen.

4.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

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

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

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

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

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

▲ WARNUNG

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

4.3 Anforderungen an den Benutzer

▲ WARNUNG

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

Personen können schwer verletzt oder getötet werden.



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

4.4 Bekleidung und Ausstattung

▲ WARNUNG

- Während der Verlegung des Begrenzungsdrachts 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 hochgeschleudeter 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 absperrern 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 Begrenzungsdrachts so definieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben 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 Begrenzungsdrachts oder des Leitdrahts mit einem Gartengerät oder einem Gartenwerkzeug arbeiten.
- Elektrische Bauteile des Mähroboters können Funken erzeugen. Funken können in leicht brennbarer oder explosiver Umgebung Brände und Explosionen auslösen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Mähroboter nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
- In der Folge eines Unwetters kann der Mähroboter beschädigt sein oder Gegenstände auf der Mähfläche liegen. Der Mähroboter kann in einem nicht sicherheitsgerechten Zustand sein und Gegenstände können während des

Mähens hochgeschleudert werden. Personen können schwer verletzt oder getötet werden und Sachschaden kann entstehen.

- ▶ Mähroboter nach einem Unwetter auf sicherheitsgerechten Zustand prüfen.
- ▶ Zustand der Mähfläche prüfen, Gegenstände von der Mähfläche entfernen.

4.5.2 Akku

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

▲ WARNUNG

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



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

- ▶ Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen laden, verwenden und aufbewahren, [17.6](#).



- ▶ Akku nicht in Flüssigkeiten tauchen.

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

4.5.3 Dockingstation und Netzteil

▲ WARNUNG

- Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere können die Gefahren der Dockingstation, des Netzteils und des elektrischen Stroms nicht erkennen und nicht einschätzen. Unbeteiligte

Personen, Kinder und Tiere können schwer verletzt oder getötet werden.

- ▶ Unbeteiligte Personen, Kinder und Tiere fernhalten.
- ▶ Sicherstellen, dass Kinder nicht mit der Dockingstation oder dem Netzteil spielen können.
- Die Dockingstation und das Netzteil sind nicht gegen alle Umgebungseinflüsse geschützt. Falls die Dockingstation oder das Netzteil bestimmten Umgebungseinflüssen ausgesetzt sind, kann die Dockingstation oder das Netzteil in Brand geraten oder explodieren. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht in einer leicht brennbaren und nicht in einer explosiven Umgebung betreiben.
 - ▶ Dockingstation und Netzteil nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen verwenden und aufbewahren, [17.6](#).
 - ▶ Vor Gewitter oder bei Blitzschlaggefahr das Netzteil vom Stromnetz trennen.
- 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 durchgescheuert.
- Die L-Bolzen auf der Messerscheibe sind nicht mehr als zur Hälfte verschlissen.
- Die Klingen sind nicht verformt.
- Die Klingen sind richtig angebaut.

▲ WARNUNG

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

- ▶ Falls Unklarheiten bestehen: Einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

4.6.3 Akku

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

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

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

▲ WARNUNG

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

4.6.4 Dockingstation, Ladekabel, Netzteil und Anschlussleitung

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

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

▲ WARNUNG

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

4.7 Mähbetrieb

▲ WARNUNG

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



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



- ▶ Kinder vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



- ▶ Tiere vom Mähroboter und der Mähfläche fernhalten.



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

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

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

▲ GEFAHR

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

4.8 Laden

▲ WARNUNG

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

4.9 Elektrisch anschließen

Kontakt mit stromführenden Bauteilen kann durch folgende Ursachen entstehen:

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

▲ GEFAHR

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



Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung beschädigt sind:

- ▶ Beschädigte Stelle nicht berühren.
- ▶ Netzstecker aus der Steckdose ziehen.
- ▶ Leitungen und deren Netzstecker mit trockenen Händen anfassen.
- ▶ Netzstecker in eine richtig installierte und abgesicherte Steckdose mit Schutzkontakt stecken.
- ▶ Falls sich die Steckdose außerhalb eines Gebäudes befindet: Sicherstellen, dass die

Steckdose für den Betrieb im Außenbereich zugelassen ist.

- ▶ Netzteil über einen Fehlerstrom-Schutzschalter (30 mA, 30 ms) anschließen.
- ▶ Falls die Anschlussleitung oder die Verlängerungsleitung angeschlossen oder getrennt wird: Immer am Stecker greifen und nicht am Kabel ziehen.
- Eine beschädigte oder ungeeignete Verlängerungsleitung kann zu einem elektrischen Schlag führen. Personen können schwer verletzt oder getötet werden.
 - ▶ Eine Verlängerungsleitung mit dem richtigen Leitungsquerschnitt verwenden, 17.5.
 - ▶ Eine spritzwassergeschützte und für den Außeneinsatz zulässige Verlängerungsleitung verwenden.
 - ▶ Steckverbindung zwischen Netzteil und Verlängerungsleitung vor Wasser schützen.
 - ▶ Eine Verlängerungsleitung verwenden, die die gleichen Eigenschaften besitzt, wie die Anschlussleitung des Netzteils.

▲ WARNUNG

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

Arbeiten mit einem Gartengerät oder Gartenwerkzeug beschädigt werden.

- ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen und kennzeichnen, dass Personen nicht stolpern können.
- ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht gespannt oder verwickelt sind.
- ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht beschädigt, geknickt oder gequetscht werden oder scheuern.
- ▶ Leitungen und Ladekabel vor Hitze, Öl und Chemikalien schützen.
- ▶ Leitungen und Ladekabel so verlegen, dass sie nicht auf einem dauerhaft nassen Untergrund liegen.
- Falls elektrische Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen, können diese beschädigt werden, wenn das Netzteil an der Wand montiert wird. Kontakt mit elektrischen Leitungen kann zu einem Stromschlag führen. Personen können schwer verletzt werden und Sachschaden kann entstehen.
 - ▶ Sicherstellen, dass an der vorgesehenen Stelle keine elektrischen Leitungen und Rohre in der Wand verlaufen.
 - ▶ Netzteil so an eine Wand montieren, wie es in dieser Gebrauchsanleitung beschrieben ist.
- Falls das Netzteil an einen Generator angeschlossen wird, kann die Stromversorgung nicht dauerhaft gewährleistet werden und der Mähroboter nicht ordnungsgemäß funktionieren. Durch Schwankungen in der Stromversorgung kann das Netzteil beschädigt werden.
 - ▶ Netzteil nur an eine ordnungsgemäß installierte Steckdose anschließen.

4.10 Transportieren

4.10.1 Mähroboter

▲ WARNUNG

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



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

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

4.10.2 Akku

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

▲ WARNUNG

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

4.10.3 Dockingstation und Netzteil

▲ WARNUNG

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

4.11 Aufbewahren

4.11.1 Mähroboter

▲ WARNUNG

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



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

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



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

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

4.11.2 Akku

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

▲ WARNUNG

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

- ▶ Akku nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahren, 17.6.

4.11.3 Dockingstation und Netzteil

▲ WARNUNG

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

4.12 Reinigen, Warten und Reparieren

▲ WARNUNG

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



- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

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

- ▶ Netzteil ersetzen.
- Falls der Stopfen der Diagnosebuchse an der Unterseite des Mähroboters nicht richtig sitzt, kann Feuchtigkeit und Schmutz in den Mähroboter eindringen. Der Mähroboter kann beschädigt werden.
 - ▶ Sitz des Stopfens bei jeder Reinigung und bei jedem Klingenwechsel prüfen.
 - ▶ Mähroboter nicht mit einem fehlenden oder beschädigten Stopfen betreiben.

5 Mähroboter im Team verwenden

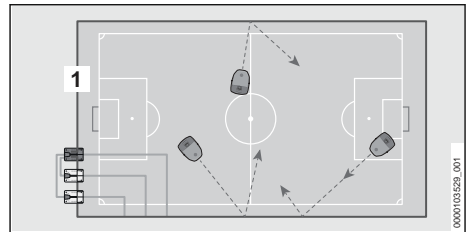
5.1 Funktionsbeschreibung

5.1.1 Funktionsbeschreibung

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

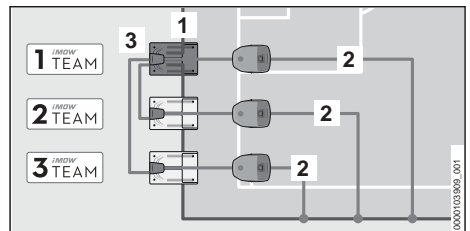
Um große Flächen, wie z. B. Sportplätze, effizient zu mähen, können bis zu drei Mähroboter gemeinsam als Team zusammenarbeiten.

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



Die Mähroboter mähen das Gras in zufälligen Bahnen.

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

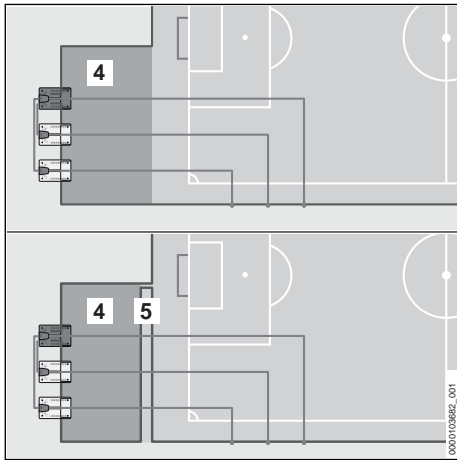


In der Team-Funktion ist jedem Mähroboter eine eigene Dockingstation (Team 1, Team 2, Team 3) mit Leitdraht (2) zugewiesen.

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

Dockingstationen aufstellen

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



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

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

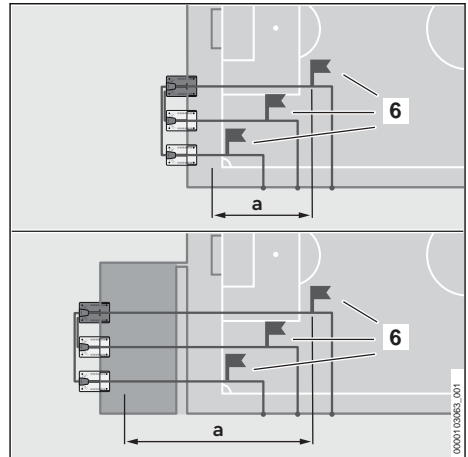
Bedienung

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

Die wichtigsten Einstellungen für die Team-Funktion sind:

- Gleiche Schnitthöhe für alle Mähroboter festlegen
- Mähplan erstellen und Zeitzone festlegen
- Regensensor einstellen
- Definition der Startdistanz

Startdistanz



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

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

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

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

5.2 Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen

5.2.1 Mähfläche planen und vorbereiten

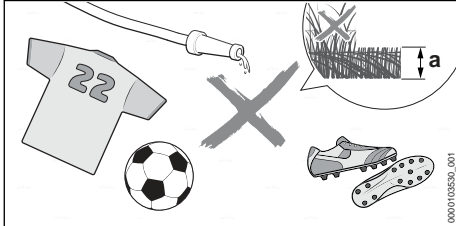
Vor der Inbetriebnahme der Mähroboter muss die Mähfläche geplant und vorbereitet werden. Dadurch wird eine robuste Installation sowie ein unauffälliger Betrieb ermöglicht und mögliche Störquellen werden beseitigt.

Mähfläche planen

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

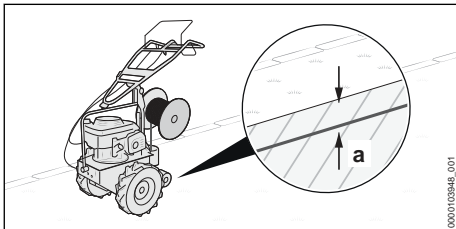
- ▶ Informationen auf die Mähfläche übertragen:
 - Kontur der Mähfläche
 - Position der Dockingstationen
 - Verlauf des Begrenzungsdrahts
 - Verlauf der Leitdrähte

Mähfläche vorbereiten



- ▶ Herumliegende Gegenstände entfernen.
- ▶ Metalle, magnetisch und elektrisch leitende Materialien und alte Begrenzungsdrähte entfernen.
- ▶ Rasen mit einem Rasenmäher auf die Schnitthöhe mähen, die später auch für den Betrieb des Mähroboters eingestellt wird. Die standardmäßig eingestellte Schnitthöhe am Mähroboter beträgt $a = 6$ cm.
- ▶ Löcher und grobe Unebenheiten ausgleichen.

Drahtverlegemaschine verwenden



HINWEIS

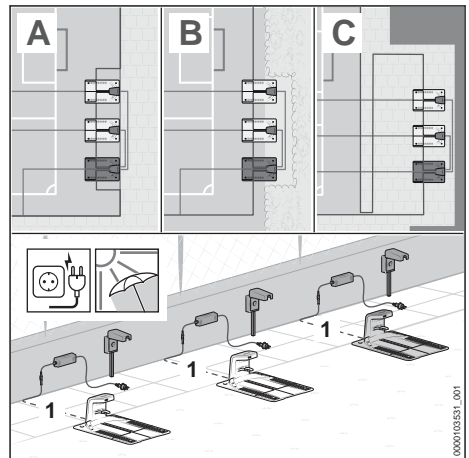
- Damit die Leitdrähte und der Begrenzungsdraht nicht beschädigt werden, empfiehlt es sich, die Drähte mit einer Drahtverlegemaschine zu verlegen. Dadurch sind die Drähte bei Rasenpflegearbeiten (z. B. Belüften) und bei Spielbetrieb geschützt.
 - ▶ Rasen nicht mit Maschinen bearbeiten, die tiefer in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

5.2 Mähroboter einsatzbereit machen

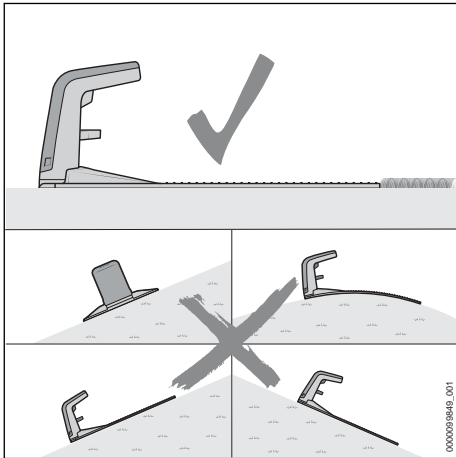
- ▶ Verpackungsmaterial und Transportsicherungen entfernen.
- ▶ Sicherstellen, dass sich folgende Bauteile im sicherheitsgerechten Zustand befinden:
 - Mähroboter, 4.6.1
 - Mähwerk, 4.6.2
 - Akku, 4.6.3
 - Dockingstation und Netzteil, 4.6.4
- ▶ Dockingstation aufstellen, 5.3
- ▶ Leitdraht verlegen, 5.4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

5.3 Dockingstation aufstellen

5.3.1 Allgemeine Vorgaben

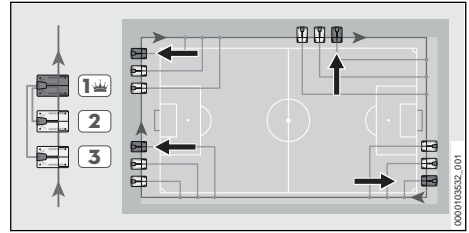


- ▶ Standort für die Dockingstationen so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Die Dockingstationen stehen auf der Mähfläche (A), direkt angrenzend an die Mähfläche (B) oder außerhalb der Mähfläche (C).
 - Entlang des Verlaufs der Leitdrähte befinden sich keine Hindernisse.
 - Die Ladekabel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



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

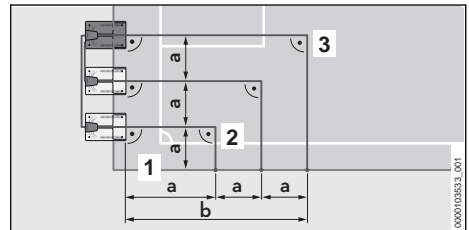
5.3.2 Dockingstationen positionieren



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

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

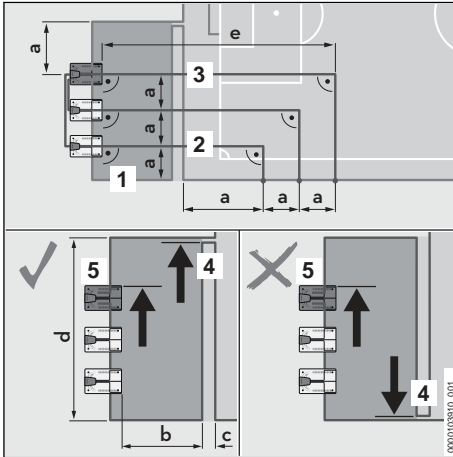
Dockingstationen innerhalb der Mähfläche



Dockingstation innerhalb der Mähfläche so positionieren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Begrenzungsdraht (1) und der Leitdraht (2) haben einen Abstand von mindestens $a = 2$ m.
- Die Leitdrähte haben einen Abstand von mindestens $a = 2$ m.
- Der längste Leitdraht (3) hat eine maximale Länge von $b = 80$ m.

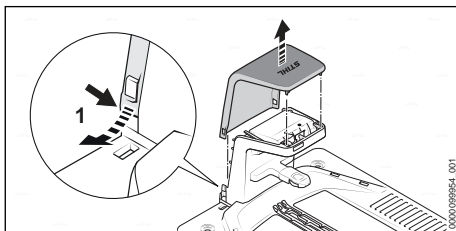
Dockingstationen außerhalb der Mähfläche



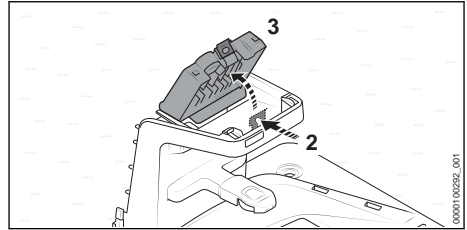
Dockingstation außerhalb der Mähfläche so positionieren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Begrenzungsdraht (1) und der Leitdraht (2) haben einen Abstand von mindestens $a = 2$ m.
- Die Leitdrähte haben einen Abstand von mindestens $a = 2$ m.
- Die Dockingstationen und die Drahtschleife (4) haben einen Abstand von $b = \leq 35$ m.
- Die Drahtschleife (4) hat eine Breite von $c = 37$ cm (1x iMOW® Ruler).
- Die äußeren Begrenzungsdrähte der abgetrennten Fläche haben einen Abstand von $d = \leq 10$ m.
- Der längste Leitdraht (3) hat eine maximale Länge von $e = 80$ m.
- Die Drahtschleife (4) ist rechts von der Master-Dockingstation (5) positioniert.

5.3.3 Dockingstationen vorbereiten



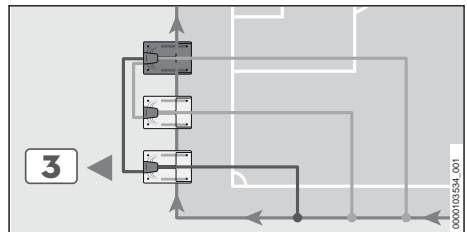
- ▶ Haube (1) auf beiden Seiten leicht nach außen biegen und nach oben abnehmen.



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

5.4 Leitdraht verlegen

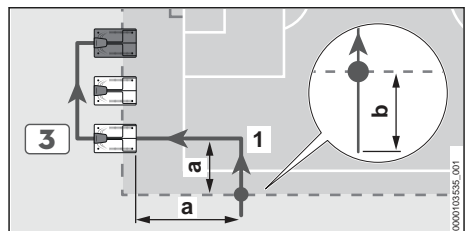
5.4.1 Leitdrähte verlegen



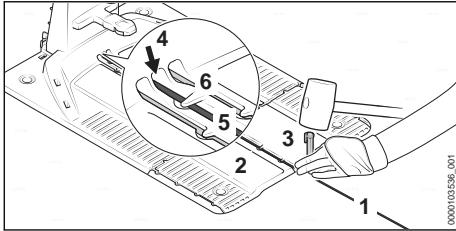
Mit der Verlegung der Leitdrähte wird immer an der Dockingstation begonnen, die am nächsten zur Ecke der Mähfläche positioniert ist. In diesem Beispiel ist es die Dockingstation (Team 3).

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

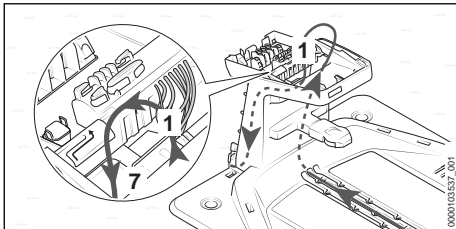
Leitdraht der Dockingstation (Team 3) verlegen



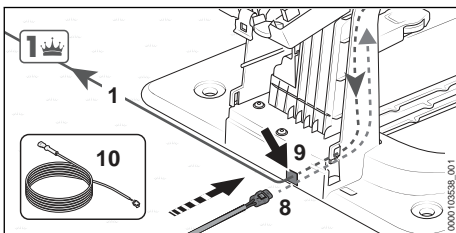
- ▶ Den Abstand von mindestens $a = 2$ m zu den Rändern der Mähfläche einhalten.
- ▶ Leitdraht (1) auf einer Länge von $b = 1$ m über den später noch zu verlegenden Begrenzungsdraht am Rand der Mähfläche überstehen lassen.
- ▶ Leitdraht (1) in die Mähfläche hinein und anschließend im rechten Winkel zur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



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

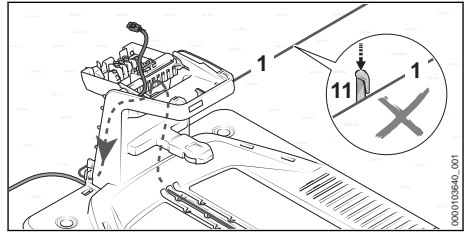


- ▶ Leitdraht (1) von oben in die linke Öffnung (7) stecken und nachführen. Der Leitdraht (1) tritt hinten aus der Öffnung für das Ladekabel wieder aus.



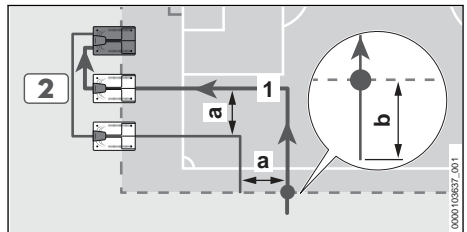
- ▶ Leitdraht (1) hinter der Dockingstation (Team 3) zur Master-Dockingstation (Team 1) führen.
- ▶ Stecker (8) in die Öffnung (9) für das Ladekabel stecken und das Ladekabel (10) nachführen.

Das Ladekabel (10) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



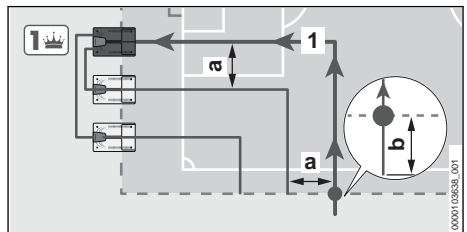
Der Leitdraht (1) zur Master-Dockingstation (Team 1) wird zu einem späteren Zeitpunkt mit einem Fixiernageln (11) befestigt.

Leitdraht der Dockingstation (Team 2) verlegen



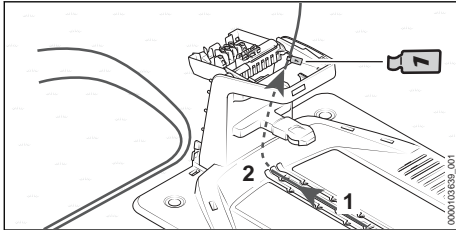
- ▶ Leitdraht (1) der Dockingstation (Team 2) so verlegen, wie es für den Leitdraht der Dockingstation (Team 3) beschrieben ist. Den Mindestabstand von $a = 2\text{ m}$ zum bereits verlegten Leitdraht einhalten.
- ▶ Leitdraht (1) auf einer Länge von $b = 1\text{ m}$ über den später noch zu verlegenden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

Leitdraht der Master-Dockingstation (Team 1) verlegen

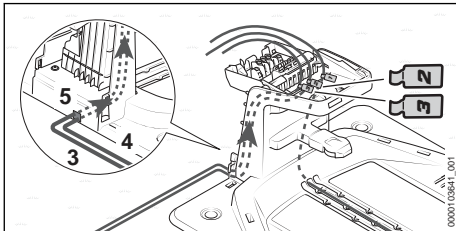


- ▶ Leitdraht im Mindestabstand von $a = 2\text{ m}$ zum bereits verlegten Leitdraht zur Master-Dockingstation (Team 1) verlegen.
- ▶ Leitdraht (1) auf einer Länge von $b = 1\text{ m}$ über den später noch zu verlegenden Begrenzungsdraht am Rand der Mähfläche überstehen lassen.

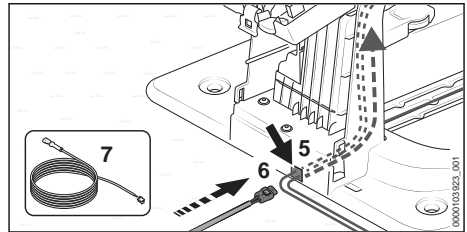
- ▶ Leitdraht direkt an der Bodenplatte mit einem Fixiernagel befestigen.
- ▶ Genügend Draht von der Drahtrolle abwickeln, und mit einem Seitenschneider durchtrennen. Die Länge des Drahts muss ausreichen, um den Leitdraht durch die Master-Dockingstation (Team 1) zu führen und anschließen zu können.
- ▶ Leitdraht so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken fixiert ist.



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



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



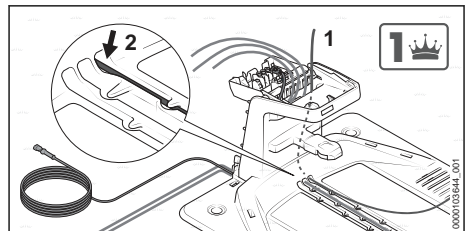
- ▶ Stecker (6) in die Öffnung (5) stecken und das Ladekabel (7) nachführen. Das Ladekabel (7) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

5.5 Begrenzungsdraht verlegen

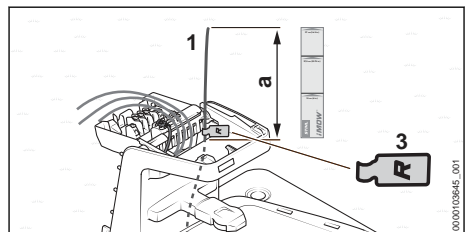
5.5.1 Begrenzungsdraht verlegen

Begrenzungsdraht zu den Leitdrähten verlegen

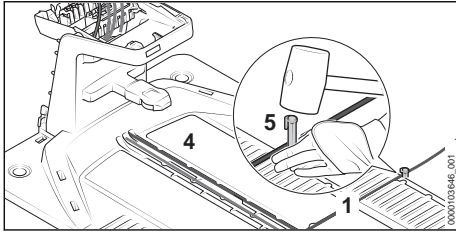
Die Master-Dockingstation (Team 1) dient als Ausgangspunkt zur Verlegung des Begrenzungsdrahts. Der Begrenzungsdraht wird im Uhrzeigersinn verlegt.



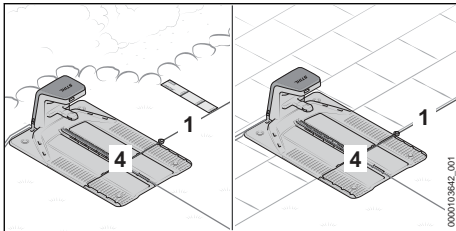
- ▶ Drahtanfang (1) in die rechte Durchführung (2) stecken und nachführen. Der Begrenzungsdraht (1) wird im Inneren der Master-Dockingstation (Team 1) nach oben geschoben.



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



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

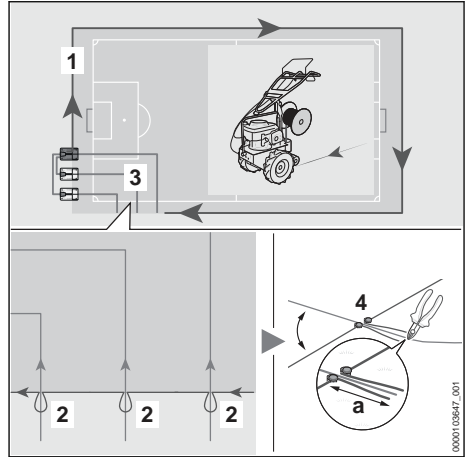


- ▶ Begrenzungsdraht (1) so verlegen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Der Begrenzungsdraht (1) ist von der Bodenplatte (4) seitlich herausgeführt und mit einem Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) zu Hindernissen entlang der befahrbaren Fläche verlegt.
 - Der Begrenzungsdraht ist von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

Anschlussstelle für die Leitdrähte verlegen

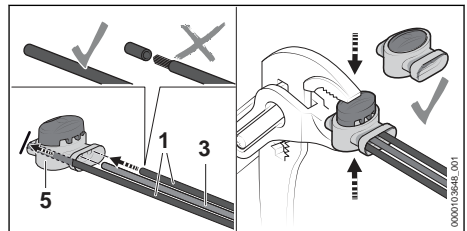
▲ HINWEIS

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

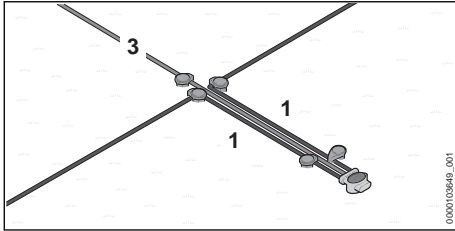


Bei der Installation des umlaufenden Begrenzungsdrachts (1), müssen die Anschlussstellen (2) für die Leitdrähte (3) verlegt werden:

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



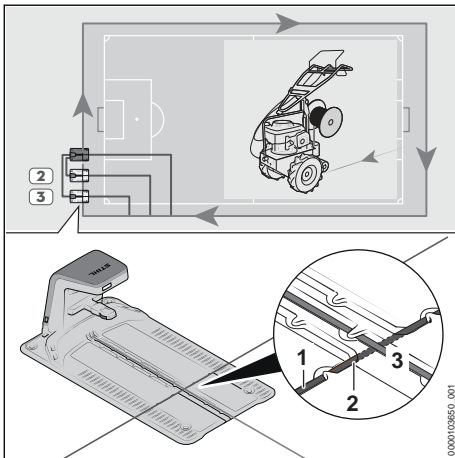
- ▶ Enden der Begrenzungsdrähte (1) und des Leitdrahts (3) bis zum Anschlag in den Drahtverbinder (5) stecken. Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
- ▶ Drahtverbinder (5) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



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

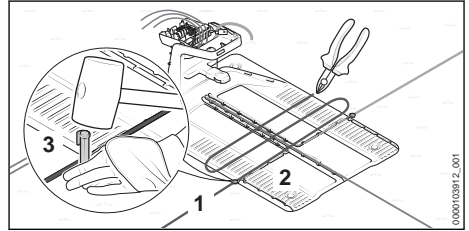
Begrenzungsdraht an den Dockingstationen (Team 3) und, (Team 2) verlegen

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

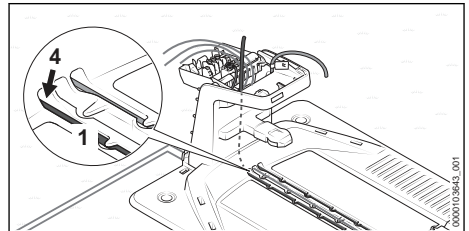


- ▶ Falls der Begrenzungsdraht (1) durch die Dockingstation verlegt wird:
 - ▶ Begrenzungsdraht (1) in die seitliche Durchführung (2) der Bodenplatte der Dockingstation stecken und nachführen.
 - ▶ Begrenzungsdraht (1) unter dem Leitdraht (3) durchführen.
 - ▶ Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte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

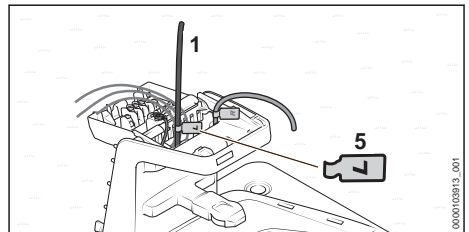
Begrenzungsdraht an der Master-Dockingstation (Team 1) verlegen



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



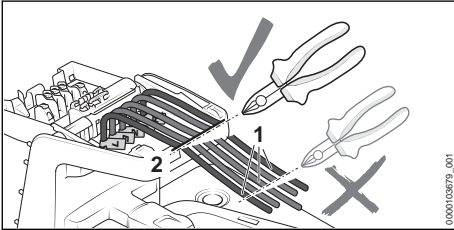
- ▶ Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken fixiert ist.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (4) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



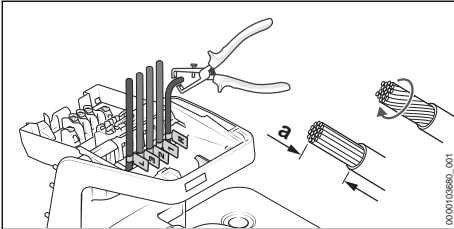
- ▶ Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit einem Kabelmarkierer (5) kennzeichnen.

5.6 Dockingstation elektrisch anschließen

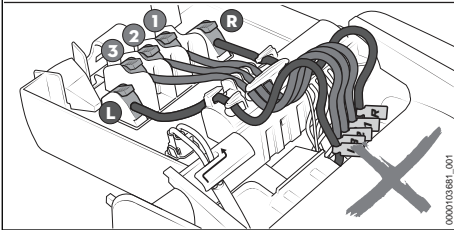
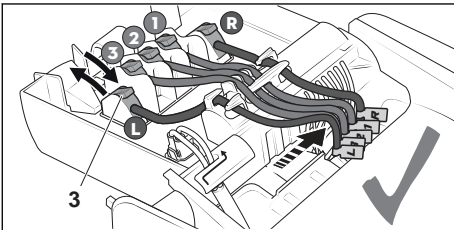
5.6.1 Begrenzungsdraht und Leitdraht anschließen



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

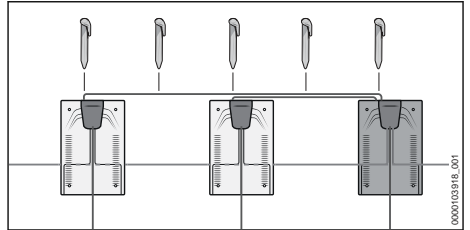


- ▶ Drahtenden auf einer Länge von $a = 10$ mm abisolieren.
- ▶ Drahtlitzen so verdrehen, dass keine einzelnen Drahtlitzen abstehen.



- ▶ 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 Leitdrähte so in den Kabelhaltern fixieren, dass sich keine Kabelschlaufen bilden.

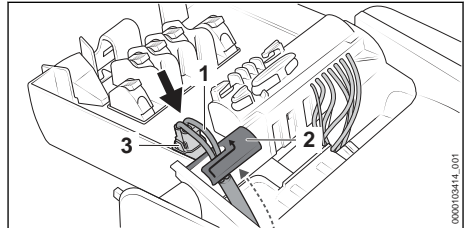


- ▶ Die Leitdrähte hinter den Dockingstationen mit Fixiernägeln fixieren.

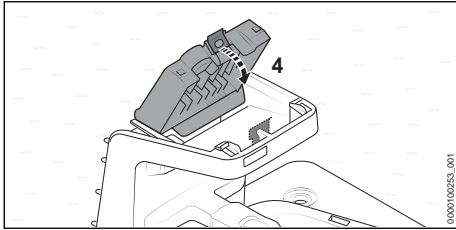
5.6.2 Ladekabel anschließen

HINWEIS

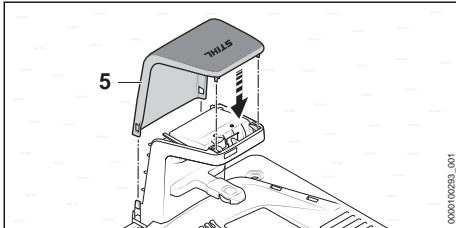
- Die Steckverbindungen des Ladekabels sind im montierten Zustand gegen Verschmutzung z. B. Staub und Schmutz geschützt. Falls die Steckverbindungen verschmutzt sind kann es zu Betriebsstörungen der Dockingstation kommen.
 - ▶ Offene Steckverbindungen vor Verschmutzung schützen.
 - ▶ Verschmutzte Steckverbindungen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



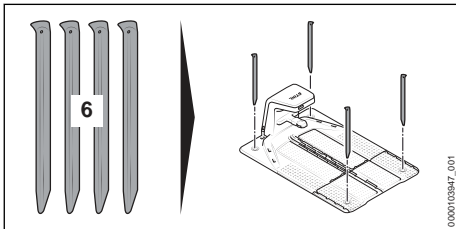
- ▶ Ladekabel (1) im Kabelhalter (2) fixieren.
- ▶ Stecker (3) einstecken. Der Stecker (3) rastet auf beiden Seiten hörbar und spürbar ein.



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



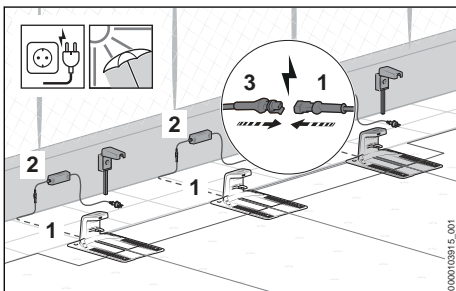
- ▶ Haube (5) aufsetzen. Die Haube (5) rastet hörbar ein.



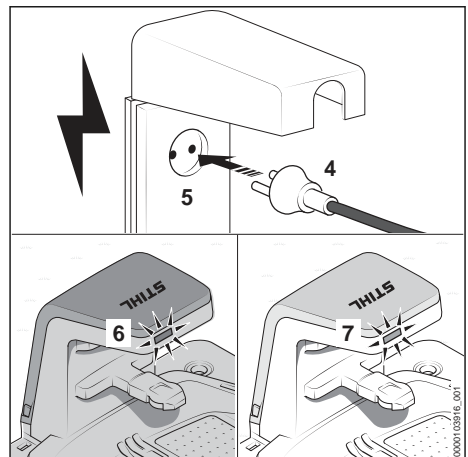
- ▶ Alle Dockingstationen mit vier Erdnägeln (6) am Boden befestigen.

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

5.6.3 Ladekabel verlegen und Netzteil anschließen



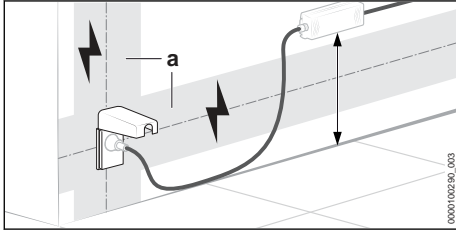
- ▶ Ladekabel (1) zum Standort des Netzteils (2) verlegen.
- ▶ Standort für das Netzteil (2) so wählen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Das Netzteil (2) und die Anschlussleitung befinden sich außerhalb der Mähfläche.
 - Eine geeignete Steckdose befindet sich in Reichweite des Netzteils (2).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



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

5.6.4 Netzteil an eine Wand montieren

Das Netzteil kann an eine Wand montiert werden.



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

5.7 Team einrichten

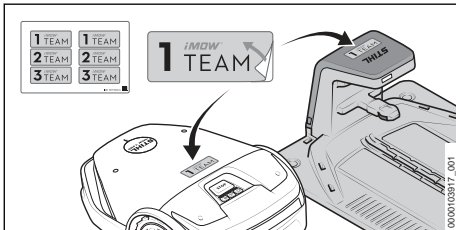
5.7.1 Team vorbereiten

Mähroboter zurücksetzen

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

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

Mähroboter und Dockingstationen als Team kennzeichnen



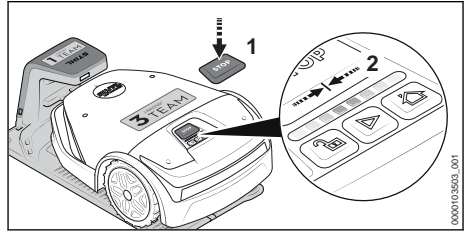
- ▶ Mähroboter und zugehörige Dockingstation mit den mitgelieferten Aufklebern kennzeichnen.

Reihenfolge von rechts nach links:

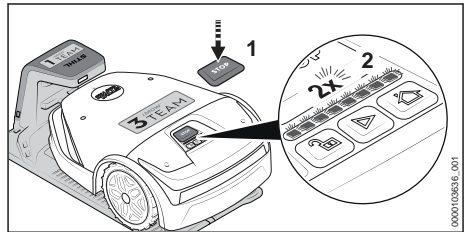
- Master-Dockingstation (Team 1)
- Dockingstation (Team 2)
- Dockingstation (Team 3)

Gerätesperre aktivieren

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



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



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

PIN-Schutz deaktivieren

Um die Team-Funktion einzurichten, muss der PIN-Schutz am Mähroboter deaktiviert sein.

- ▶ Falls ein PIN-Schutz aktiv ist, den PIN-Schutz über die App „MY iMOW®“ deaktivieren.

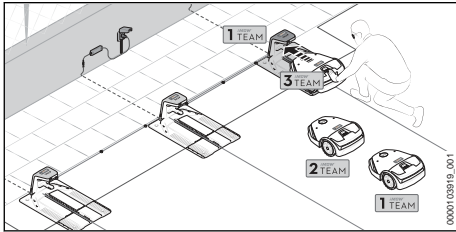
5.7.2 Team einrichten

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

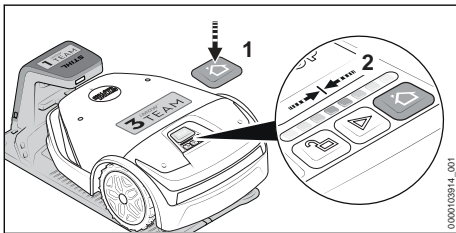
- Team 3
- Team 2
- Team 1

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

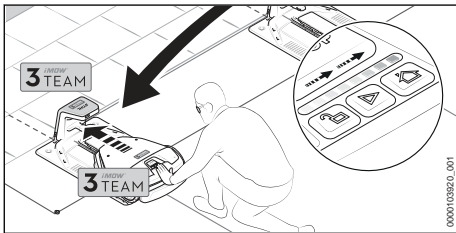
Team 3 einrichten



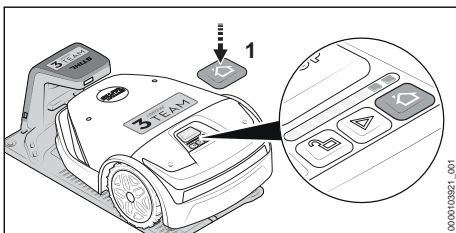
- ▶ Mähroboter (Team 3) bis zum Anschlag in die Master-Dockingstation (Team 1) schieben.



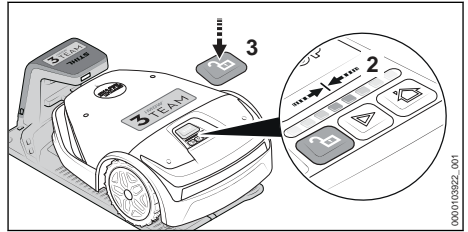
- ▶ „HAUS“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig gelb leuchtet.
Die Team-Konfiguration ist aktiv und der Leuchtstreifen (2) leuchtet gelb von links nach rechts.



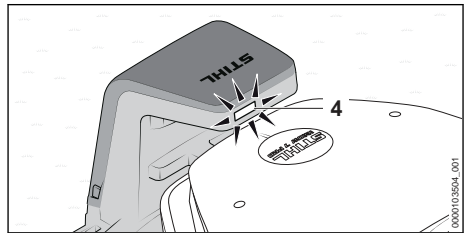
- ▶ Mähroboter (Team 3) aus der Master-Dockingstation nehmen und bis zum Anschlag in die Zielstation (Team 3) schieben.



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



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



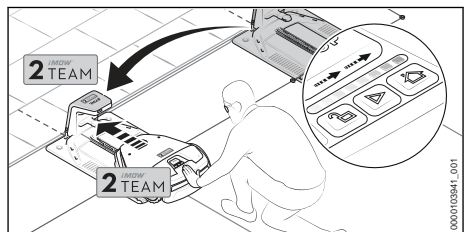
- ▶ Angezeigte Tastenkombination drücken.
Die LED (4) an der Dockingstation (Team 3) blinkt weiß.

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

Team 2 einrichten

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

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

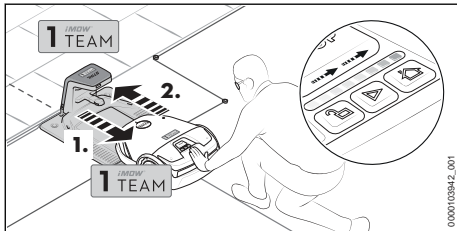


- ▶ Mähroboter (Team 2) aus der Master-Dockingstation nehmen und bis zum Anschlag in die Zielstation (Team 2) schieben.
- ▶ „HAUS“ drücken.
Die Zielstation wird bestätigt.
- ▶ „SCHLOSS“ drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen vollständig weiß leuchtet
Die Gerätesperre des Mähroboters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

Team 1 einrichten

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

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



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

Teameinrichtung abschließen

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

Die wichtigsten Einstellungen für die Team-Funktion sind:

- Gleiche Schnitthöhe für alle Mähroboter festlegen
- Mähplan erstellen und Zeitzone festlegen
- Regensensor einstellen
- Definition der Startdistanz

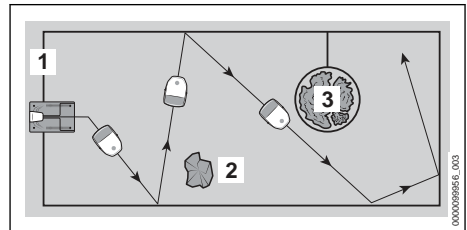
Um die Startdistanz zu definieren, muss der PIN-Schutz am Mähroboter deaktiviert sein.

- ▶ Falls ein PIN-Schutz aktiv ist: PIN-Schutz über die App „MY iMOW®“ deaktivieren.

6 Mähroboter als einzelnes Gerät verwenden

6.1 Funktionsbeschreibung

6.1.1 Funktionsbeschreibung



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

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

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

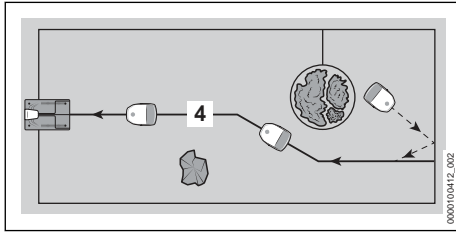
Erkennt der Mähroboter ein festes Hindernis (2), verlangsamt er seine Fahrt, stößt an das feste Hindernis an und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

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

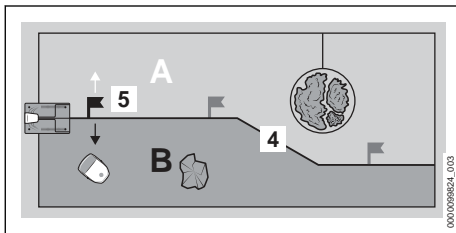
Erkennt der Mähroboter einen abgegrenzten Bereich (3), verlangsamt er seine Fahrt, und fährt anschließend in eine andere Richtung weiter.

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

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



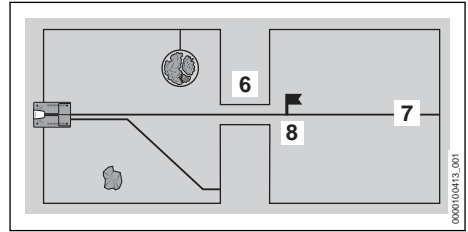
Ist der Ladezustand des Akkus niedrig, sucht der Mähroboter während des Mähbetriebs den nächstgelegenen Leitdraht (4). Wird ein Leitdraht (4) erkannt, fährt der Mähroboter selbstständig daran zurück zur Dockingstation. Die Dockingstation lädt den Akku wieder auf. Mindestens ein Leitdraht (4) muss in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



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

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

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



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

6.2 Mähfläche und Mähroboter einsatzbereit machen

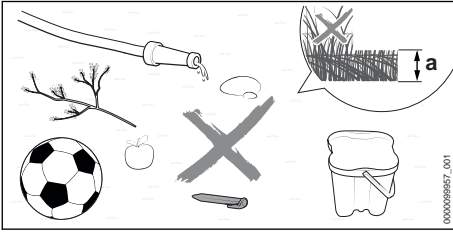
6.2.1 Mähfläche planen und vorbereiten

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

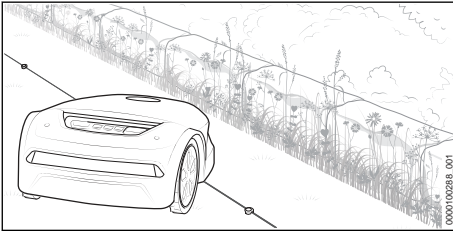
Mähfläche planen

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

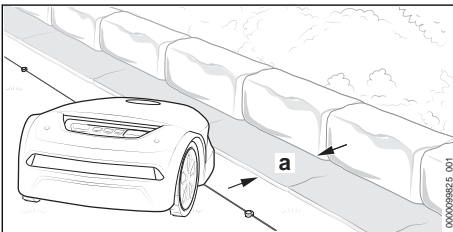
Mähfläche vorbereiten



- ▶ Herumliegende Gegenstände entfernen.
- ▶ Metalle, magnetisch und elektrisch leitende Materialien und alte Begrenzungsdrähte entfernen.
- ▶ Rasen mit einem Rasenmäher auf die Schnitthöhe mähen, die später auch für den Betrieb des Mähroboters eingestellt wird. Die standardmäßig eingestellte Schnitthöhe am Mähroboter beträgt $a = 6 \text{ cm}$.
- ▶ 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.



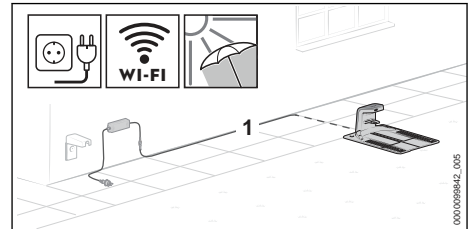
- ▶ Falls entlang von nicht befahrbaren Flächen randloses Mähen gewünscht ist: Rasenkantensteine oder Platten mit einer Breite von mindestens $a = 24 \text{ cm}$ entlang dieser Flächen verlegen.

6.2.2 Mähroboter einsatzbereit machen

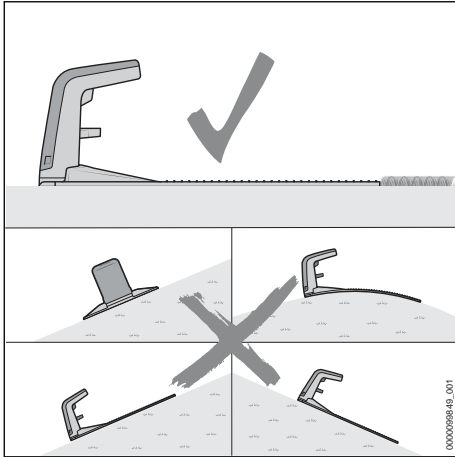
- ▶ Verpackungsmaterial und Transportsicherungen entfernen.
- ▶ Sicherstellen, dass sich folgende Bauteile im sicherheitsgerechten Zustand befinden:
 - Mähroboter, 4.6.1
 - Mähwerk, 4.6.2
 - Akku, 4.6.3
 - Dockingstation und Netzteil, 4.6.4
- ▶ Dockingstation aufstellen, 6.3
- ▶ Begrenzungsdraht verlegen,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

6.3 Dockingstation aufstellen

6.3.1 Allgemeine Vorgaben



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



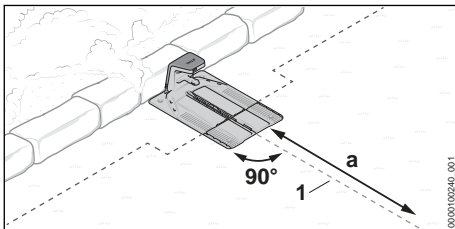
- Dockingstation so ausrichten, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
- Die Dockingstation steht auf einer ebenen Fläche.
 - Die Dockingstation zeigt mit ihrer Öffnung nach vorne in Richtung der Mähfläche.
 - Die Dockingstation ist waagrecht ausgerichtet und nicht seitlich, nach vorne oder nach hinten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

6.3.2 Dockingstation positionieren

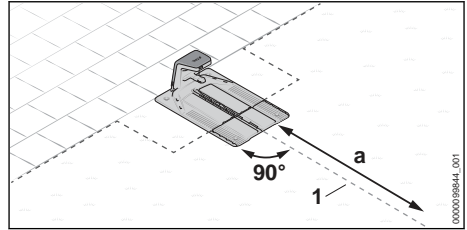
Die richtige Positionierung der Dockingstation ist abhängig vom geplanten Standort und dessen Umgebung.

- Standort wählen und die Dockingstation wie beschrieben aufstellen.

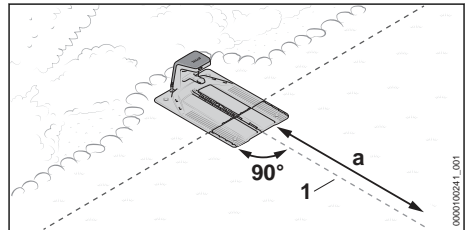
Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen



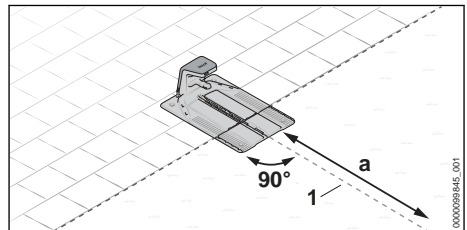
Die Dockingstation steht am Rand der Mähfläche an einer Wand und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge $a = 2$ m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



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



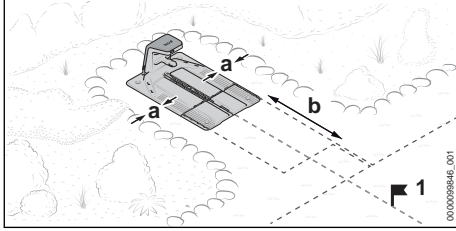
Die Dockingstation steht teilweise in einem Beet und teilweise auf der Mähfläche und der Leitdraht (1) kann auf einer Länge $a = 2$ m gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt werden.



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

- Dockingstation vorbereiten, [☞ 6.3.3.](#)
 ► Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen, [☞ 6.3.4.](#)

Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen



Die Dockingstation steht außerhalb der Mähfläche.

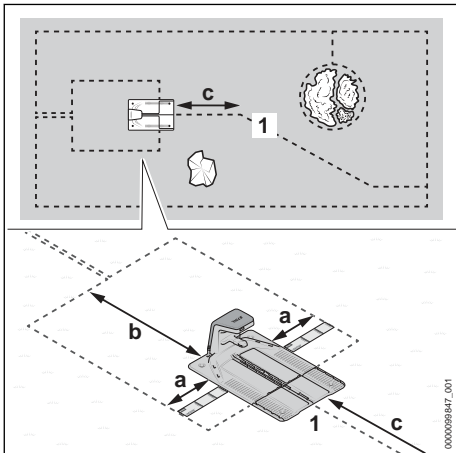
Der seitliche Abstand zu angrenzenden Flächen muss mindestens $a = 15$ cm betragen.

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

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

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

Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



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

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

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

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

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

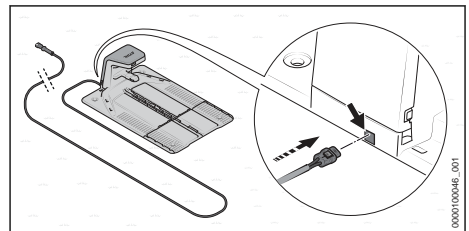
- ▶ Dockingstation vorbereiten, 6.3.3.
- ▶ Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen, 6.3.6.

6.3.3 Dockingstation vorbereiten

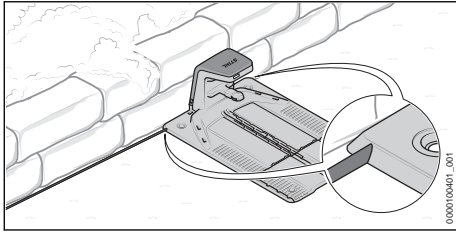
Ladekabel anschließen

HINWEIS

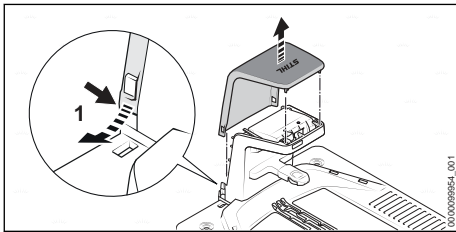
- Die Steckverbindungen des Ladekabels sind im montierten Zustand gegen Verschmutzung z. B. Staub und Schmutz geschützt. Falls die Steckverbindungen verschmutzt sind kann es zu Betriebsstörungen der Dockingstation kommen.
 - ▶ offene Steckverbindungen vor Verschmutzung schützen.
 - ▶ Verschmutzte Steckverbindungen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



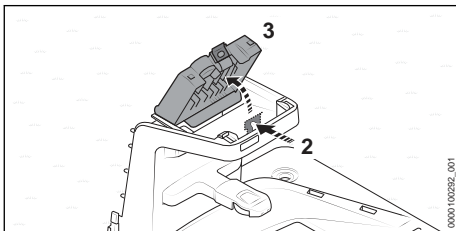
Das Ladekabel kann standardmäßig von hinten angeschlossen werden.



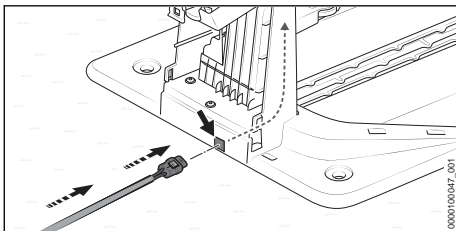
Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht, kann das Ladekabel auch unter der Bodenplatte verlegt werden. Das Ladekabel kann links oder rechts aus der Bodenplatte heraus verlegt werden.



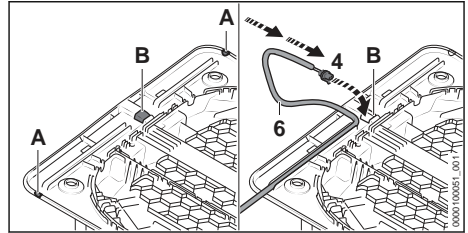
► Haube (1) auf beiden Seiten leicht nach außen biegen und nach oben abnehmen.



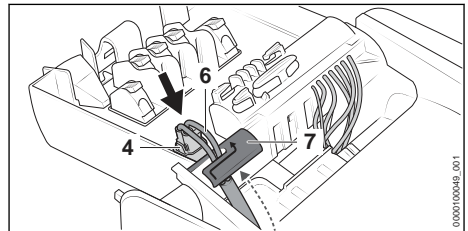
► Rasthebel (2) drücken und die Abdeckung (3) aufklappen.



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

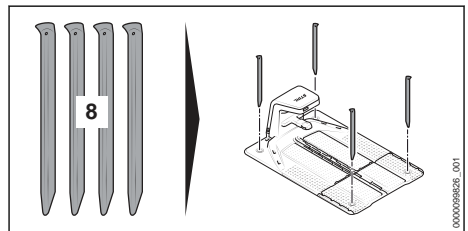


► Falls die Dockingstation direkt an einer Wand steht oder das Ladekabel unter der Bodenplatte zur Seite geführt werden soll:
 ► Auf der gewünschten Seite der Bodenplatte an der Position (A) den Rand öffnen und entgraten.
 ► In der Mitte der Bodenplatte eine Öffnung (B) ausschneiden und entgraten.
 ►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

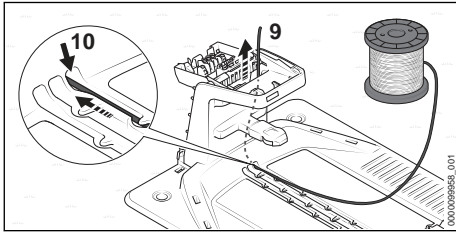


► Ladekabel (6) im Kabelhalter (7) fixieren.
 ► Stecker (4) einstecken. Der Stecker (4) rastet auf beiden Seiten hörbar und spürbar ein.

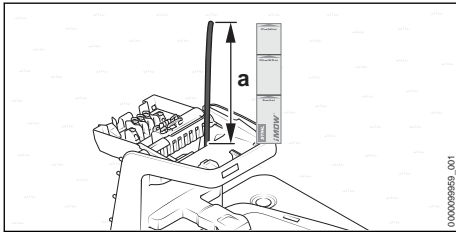
Dockingstation befestigen



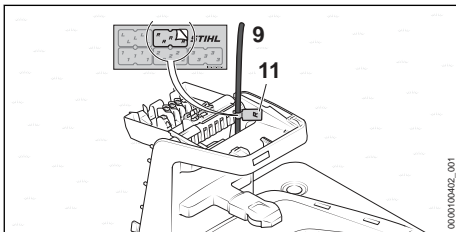
► Dockingstation mit vier Erdnägeln (8) am Boden befestigen.

Begrenzungsdraht einführen

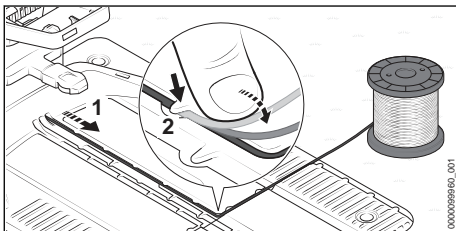
- ▶ Drahtanfang (9) in die rechte Durchführung (10) stecken und nachführen. Der Begrenzungsdraht (9) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



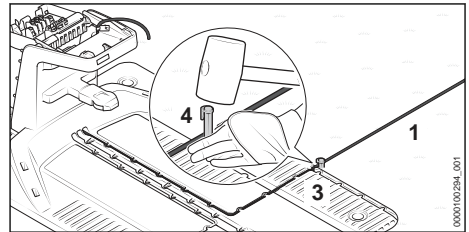
- ▶ Begrenzungsdraht so lange nachführen, bis er auf einer Länge von $a = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.



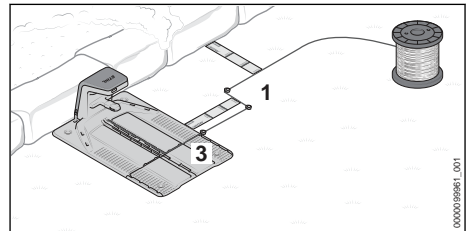
- ▶ Drahtanfang (9) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (11) kennzeichnen. Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.

6.3.4 Dockingstation auf der Mähfläche aufstellen

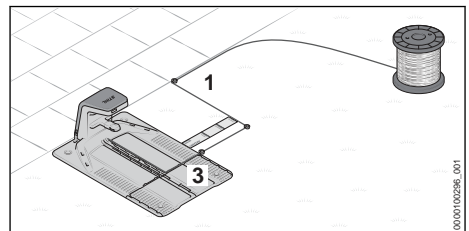
- ▶ Begrenzungsdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (2) fixiert ist.



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

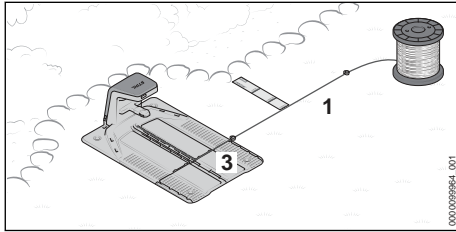
Falls die Dockingstation an einer Wand steht:

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

Falls die Dockingstation an einer angrenzenden, befahrbaren Fläche steht:

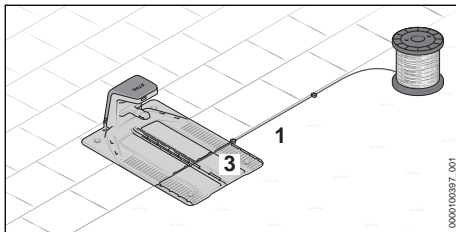
- ▶ Begrenzungsdraht (1) 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) seitlich von der Bodenplatte (3) wegführen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) parallel zur Bodenplatte (3) zum Rand der Mähfläche führen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 6.4.

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



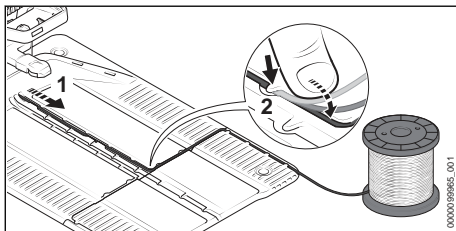
- ▶ Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und den Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zum Beet einhalten.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 6.4.

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

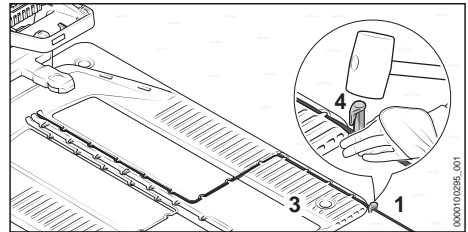


- ▶ Begrenzungsdraht (1) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen und entlang der befahrbaren Fläche verlegen.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn verlegen, 6.4.

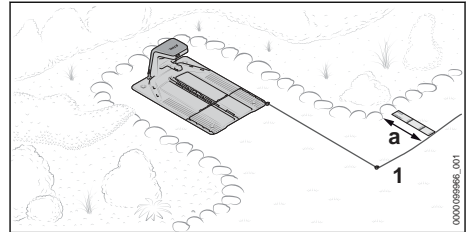
6.3.5 Dockingstation außerhalb der Mähfläche aufstellen



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

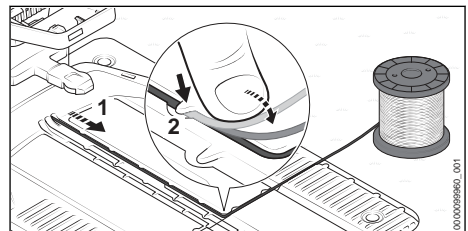


- ▶ Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.

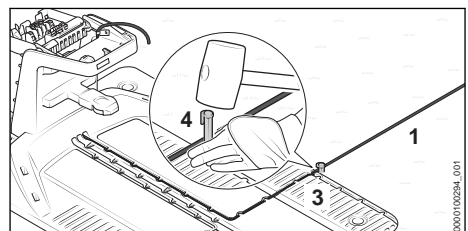


- ▶ Begrenzungsdraht (1) nach vorne zur Mähfläche führen. Der richtige Abstand zum Rand der Mähfläche ist davon abhängig, ob der Rand der Mähfläche befahrbar ist, oder ein Abstand von $a = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) eingehalten werden muss.
- ▶ Begrenzungsdraht (1) um die Mähfläche im Uhrzeigersinn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

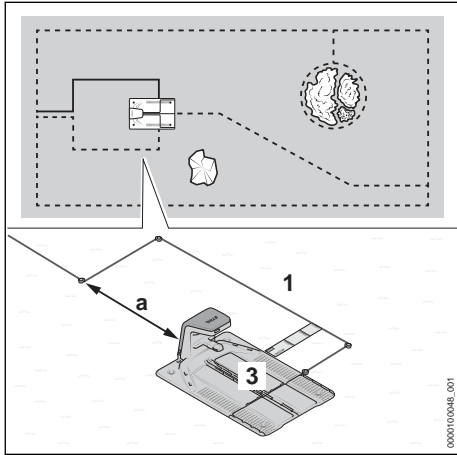
6.3.6 Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



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



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

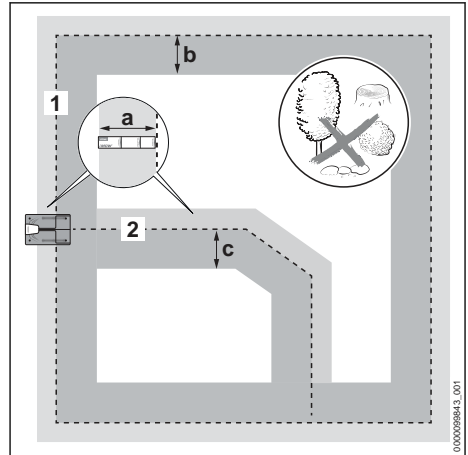


- ▶ Begrenzungsdraht (1) mindestens 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) von der Bodenplatte (3) seitlich wegführen.
 - ▶ Begrenzungsdraht (1) im Abstand von mindestens $a = 2$ m hinter die Bodenplatte (3) führen.
 - ▶ Begrenzungsdraht (1) mittig hinter der Dockingstation zum Rand der Mähfläche führen.
- Der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

6.4 Begrenzungsdraht verlegen

6.4.1 Allgemeine Vorgaben

Verlauf von Begrenzungsdraht und Leitdraht in der Mähfläche prüfen



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

Begrenzungsdraht (1)

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

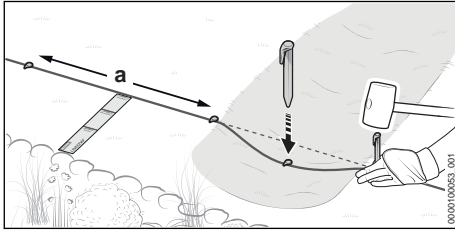
Leitdraht (2)

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

Begrenzungsdraht verlegen

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

Begrenzungsdraht und Leitdraht befestigen



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

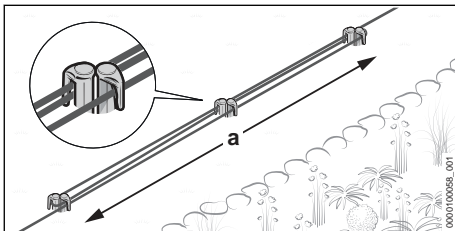
Drahtreserve verlegen

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.

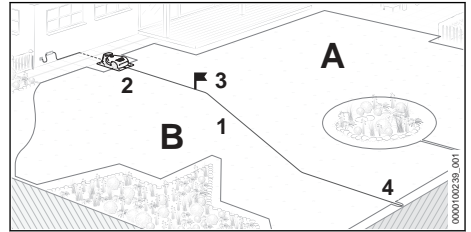
Eine oder auch mehrere Drahtreserven können eingeplant und verlegt werden.



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

6.4.2 Leitdraht einplanen und Anschlussstelle im Begrenzungsdraht verlegen

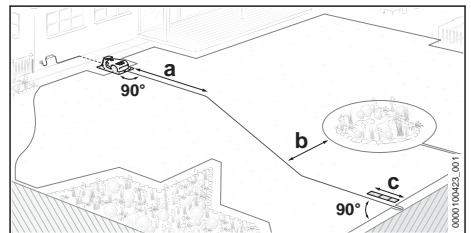
Die Verlegung des Leitdrahts oder mehrerer Leitdrähte muss im Vorfeld sorgfältig geplant werden. Bereits bei der Verlegung des Begrenzungsdraths muss die Position aller Leitdrähte berücksichtigt werden. Mindestens ein Leitdraht muss verlegt werden, drei Leitdrähte können verlegt werden.



Ein Leitdraht (1) erfüllt folgende Funktionen:

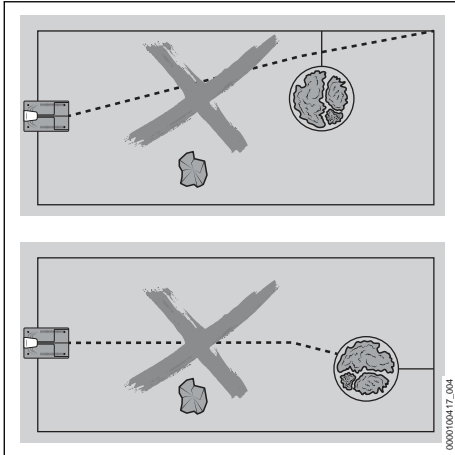
- Orientierung für die Heimfahrt zur Dockingstation (2)
- Steuern eines Startpunkts (3)
- Teilt die Mähfläche in Zonen (A und B) ein

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

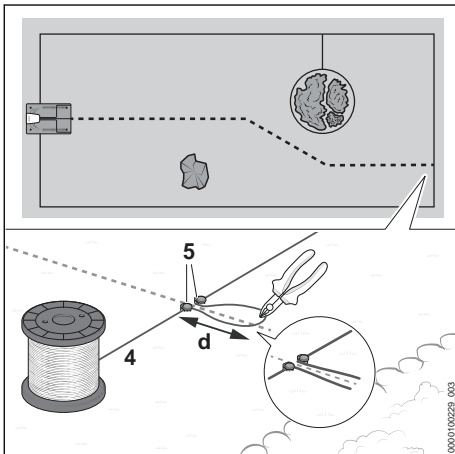


- ▶ Leitdraht so einplanen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:


- Der Leitdraht wird auf einer Länge $a = 2\text{ m}$ gerade von der Dockingstation in die Mähfläche geführt.
- Der Mindestabstand zwischen Leitdraht und dem umlaufenden Begrenzungsdraht beträgt $b = 27,5\text{ cm}$
- Der Leitdraht wird mit einem Mindestabstand $c = 37\text{ cm}$ (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.



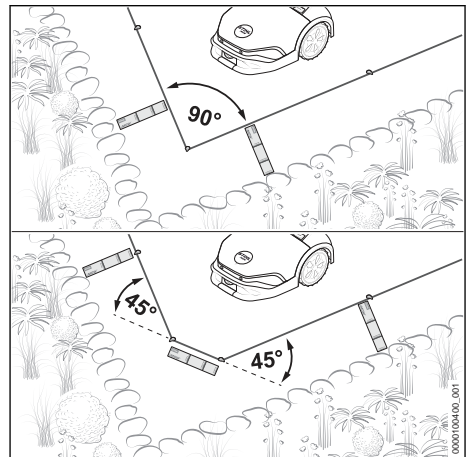
Bei der Installation des umlaufenden Begrenzungsdrahts (4), muss die Anschlussstelle für den Leitdraht verlegt werden:

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

6.4.3 Ecken

Ecken mit einem Winkel von 90°

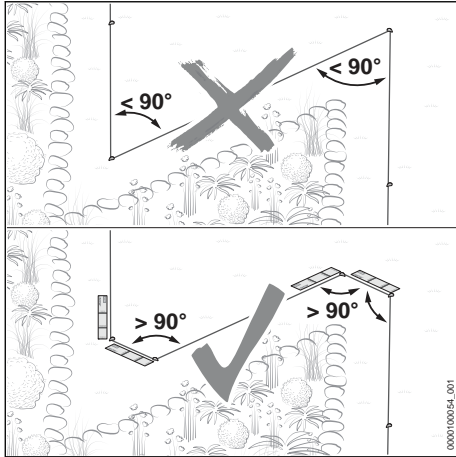
Ecken mit einem Winkel von 90° können in zwei Ecken mit einem Winkel von 45° unterteilt werden. Der Mähroboter ändert seine Richtung in diesem Bereich dadurch gleichmäßiger und weniger ruckartig.



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

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

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.

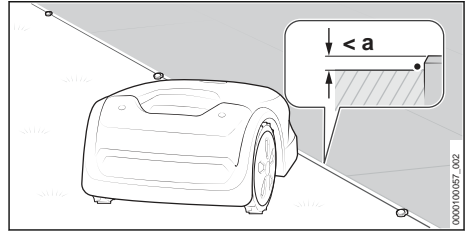
6.4.4 Befahrbare Fläche

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

Beispiele:

- Terrasse
- Gepflasterter Weg
- Rasenkantensteine oder Platten

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



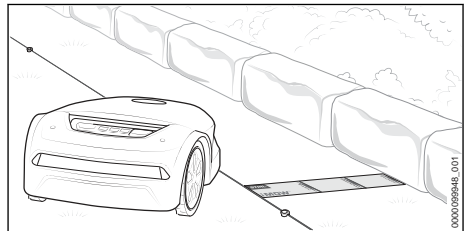
- ▶ Begrenzungsdraht ohne Abstand parallel zur befahrbaren Fläche verlegen. Der maximale Höhenunterschied zwischen der befahrbaren Fläche und der Mähfläche beträgt $a = 1,5$ cm

6.4.5 Nicht befahrbare Fläche

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

Beispiele:

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



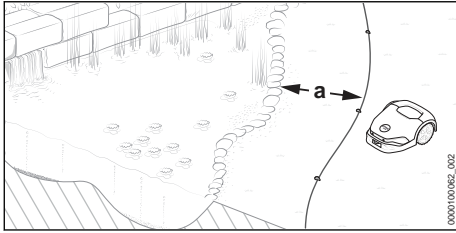
- ▶ Begrenzungsdraht in einem Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel zur nicht befahrbaren Fläche verlegen.
- ▶ Falls sich die nicht befahrbare Fläche auf der Mähfläche befindet: Nicht befahrbare Fläche mit einer Sperffläche abgrenzen.

6.4.6 Wasserfläche

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

Beispiele:

- Gartenteich
- Pool
- Bach oder Wasserlauf



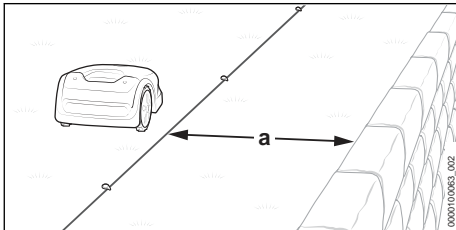
- ▶ Begrenzungsdraht in einem Abstand von $a = 1\text{ m}$ parallel zum Uferbereich verlegen.
- ▶ Falls sich die Wasseroberfläche auf der Mähfläche befindet: Wasseroberfläche mit einer Sperrfläche abgrenzen.

6.4.7 Absturzkante

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

Beispiele:

- Treppe
- Stützmauer
- abgestufter Hang



- ▶ Begrenzungsdraht in einem Abstand von $a = 1\text{ m}$ parallel zur Absturzkante verlegen.

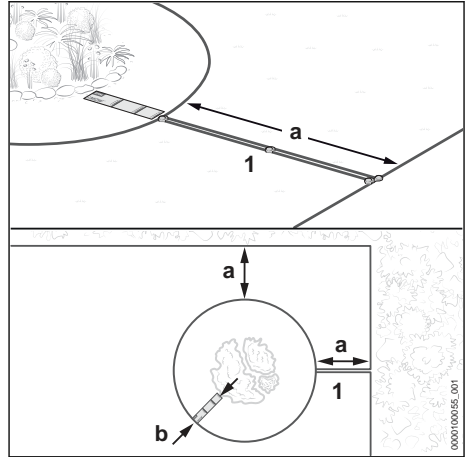
6.4.8 Sperrfläche

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

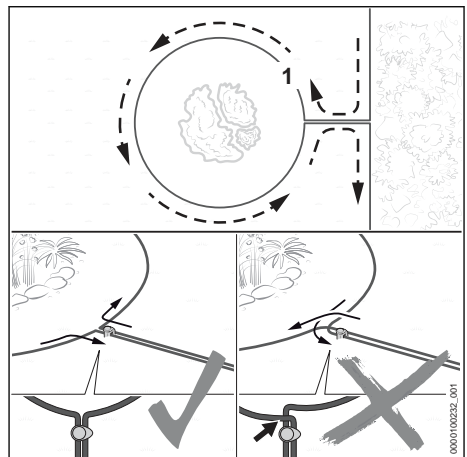
Beispiele:

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

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



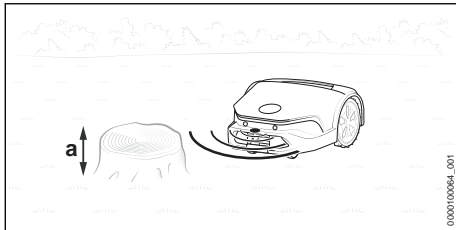
- ▶ Begrenzungsdraht (1) vom Rand weg in Richtung Sperrfläche führen. Sicherstellen, dass für die Sperrfläche folgende Maße eingehalten sind:
 - Mindestabstand zu anderen Begrenzungsdrahten $a = 55\text{ cm}$
 - Drahtabstand $b = 37\text{ cm}$ (Länge: 1x iMOW® Ruler) (bei Wasseroberflächen und Absturzkanten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

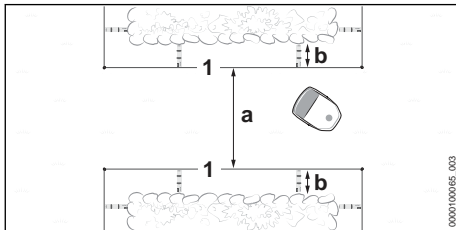
6.4.9 Festes Hindernis

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



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

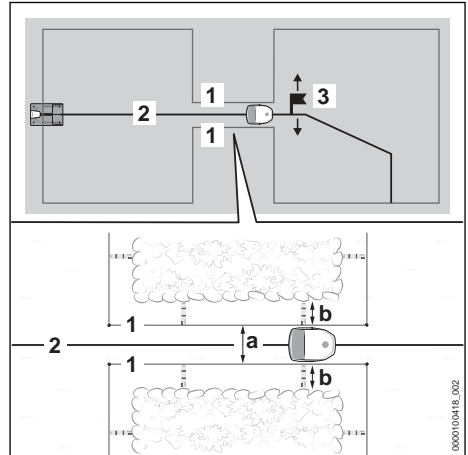
6.4.10 Engstelle



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


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

Engstelle mit Leitdraht



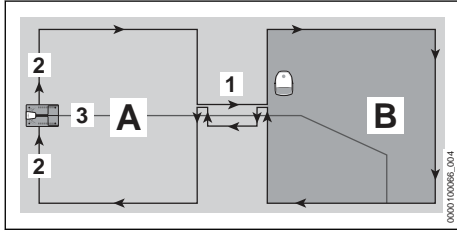
Ein Leitdraht (2) führt den Mähroboter gezielt durch eine Engstelle, solange ein Mindestabstand (a) zwischen den Begrenzungsdrähten (1) eingehalten wird.

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

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

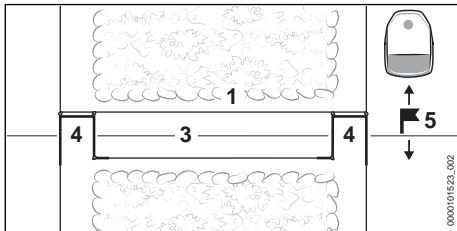
6.4.11 Gasse

Funktionsbeschreibung



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

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



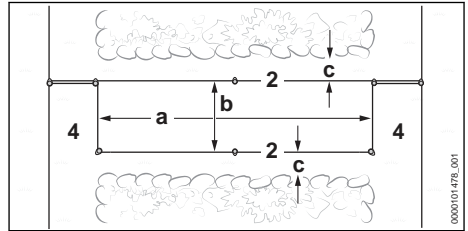
Drahtschlaufen (4) signalisieren dem Mähroboter, dass eine Gasse beginnt oder endet.

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

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

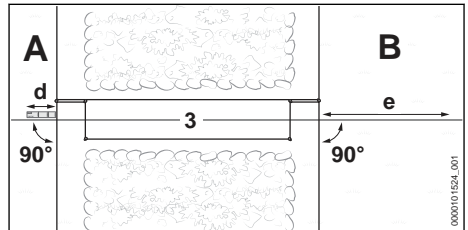
Innerhalb einer Gasse wird nicht gemäht.

Allgemeine Vorgaben



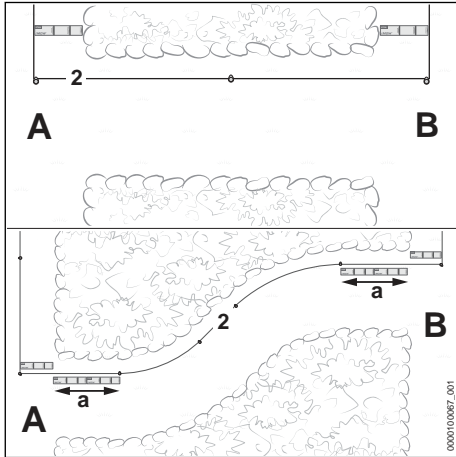
► Sicherstellen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

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

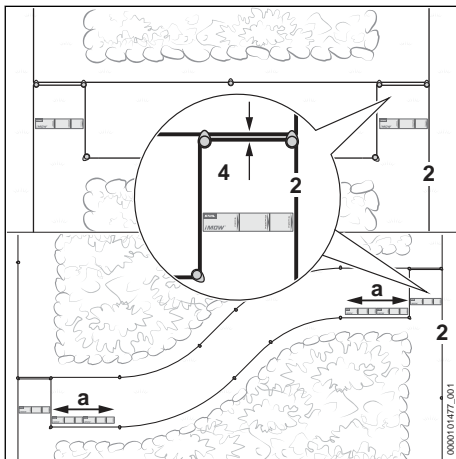


► Sicherstellen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:

- Der Leitdraht (3) kann vor der Gasse auf einer Länge von mindestens $d = 37\text{cm}$ (Länge: $1 \times \text{iMOW}^{\text{®}}$ 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.

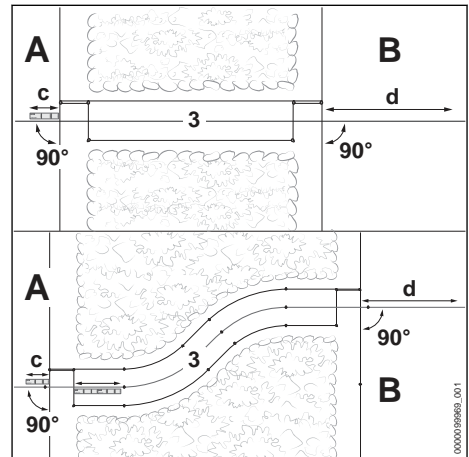
Gasse verlegen

- ▶ Begrenzungsdraht (2) wie abgebildet von der Hauptmäähfläche (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.

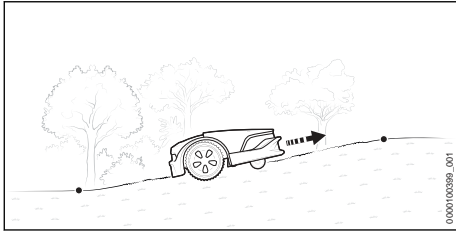
- ▶ Begrenzungsdraht (2) in einem Abstand von mindestens 55 cm parallel in Richtung Hauptmäähfläche (A) führen.
- ▶ Begrenzungsdraht (2) auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) parallel und eng nebeneinander zur Hauptmäähfläche (A) führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- ▶ 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 Hauptmäähfläche (A) abschließen.



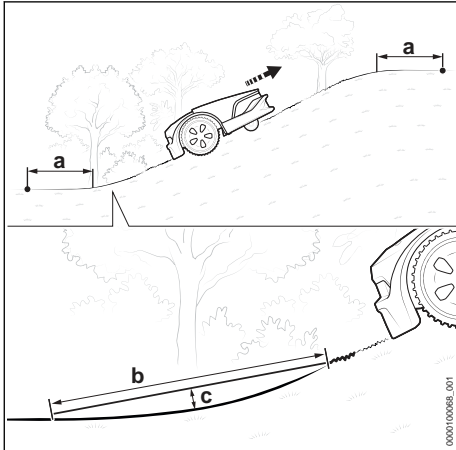
- ▶ Leitdraht (3) auf der Hauptmäähfläche (A) auf einer Länge von mindestens $c = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) gerade und im rechten Winkel (90°) zur Gasse führen.
- ▶ Leitdraht mittig in der Gasse verlegen.
- ▶ Leitdraht (3) nach der Gasse auf einer Länge von mindestens $d = 2$ m gerade und im rechten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

6.4.12 Steigungen / Gefälle

Der Mähroboter kann Steigungen bis zu 45 % befahren und mähen. Mit dem Upgrade Kit 10, iMOW® Traktionsräder können Steigungen bis zu 55 % befahren und gemäht werden. Das Upgrade Kit 10 ist als Zubehör erhältlich.



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

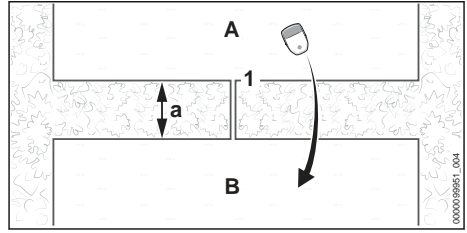


- ▶ Falls sich eine Steigung / Gefälle von mehr als 27 % innerhalb der Mähfläche befindet: Vor und nach der Steigung / dem Gefälle den Begrenzungsdraht mit einem Abstand $a =$ mindestens 1,20 m verlegen.
- ▶ Damit der Mähroboter den Übergang zwischen Ebene und Steigung / Gefälle befahren kann, muss der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

6.4.13 Nebenfläche

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

In einer Nebenfläche darf kein Leitdraht verlegt sein.



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

6.4.14 Kleine Mähfläche

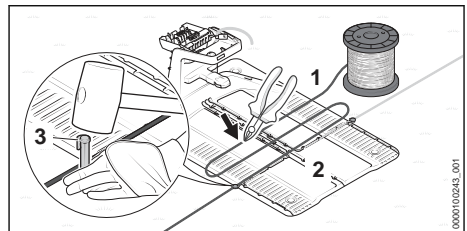
Bei einer kleinen Mähfläche, bei der weniger als 20 m Begrenzungsdraht benötigt wird, muss das Kleinflächenmodul STIHL AKM 100 verwendet werden.

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

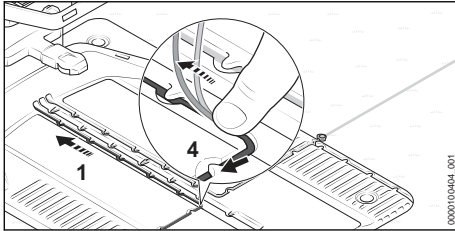
6.5 Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen

6.5.1 Verlegung des Begrenzungsdrahts abschließen

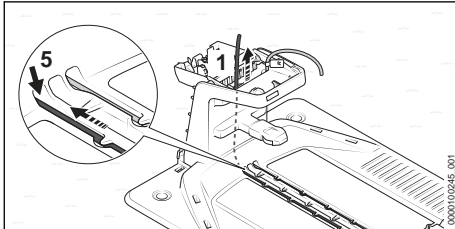
Dockingstation auf dem Rand der Mähfläche, Dockingstation am Rand der Rasenfläche



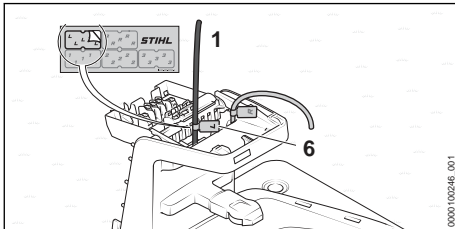
- ▶ Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- ▶ Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.



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

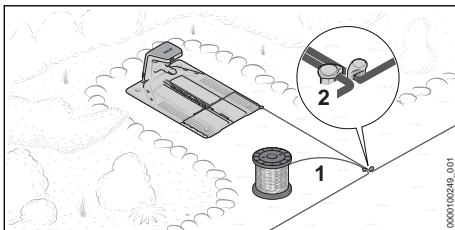


- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (5) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.

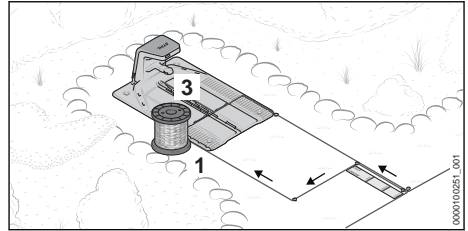


- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

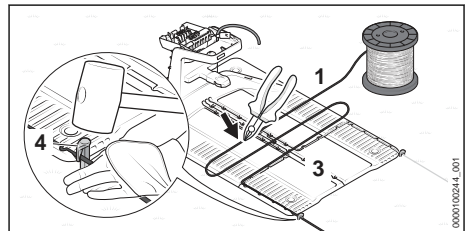
Dockingstation außerhalb der Mähfläche



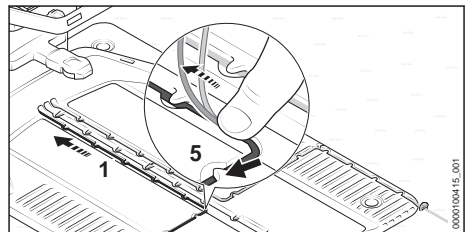
- Begrenzungsdraht (1) eng an bereits verlegten Begrenzungsdraht führen und mit einem Fixiernagel (2) befestigen.



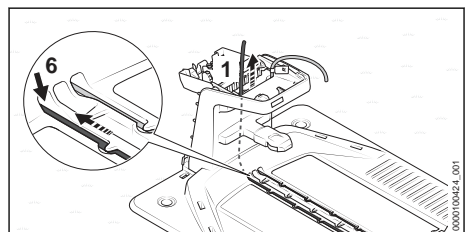
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht auf einer Länge von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) zurück zum Rand und weiter zur Bodenplatte (3) führen.



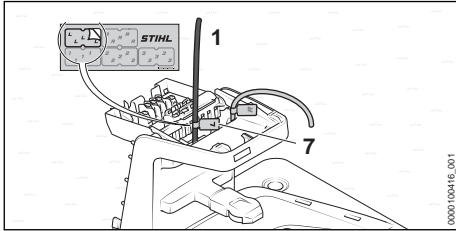
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (3) mit einem Fixiernagel (4) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (3) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschnneider ablängen.



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



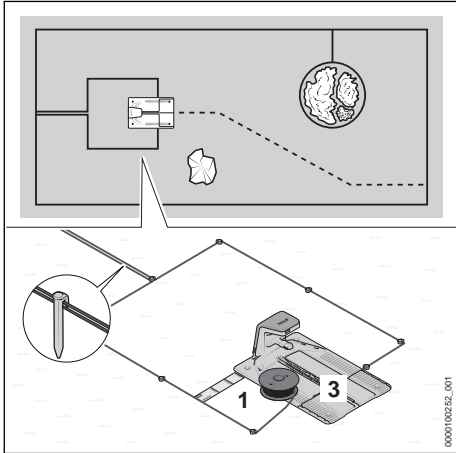
- Begrenzungsdraht (1) in die linke Durchführung (6) stecken und nachführen. Das Drahtende (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



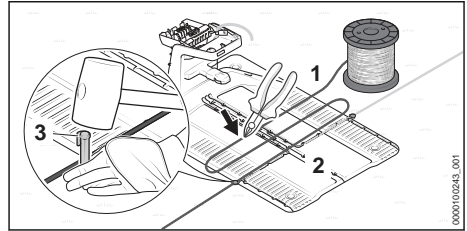
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (7) kennzeichnen.

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

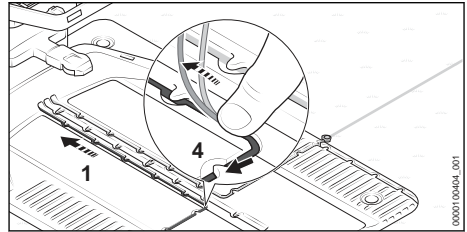
Dockingstation mitten auf der Mähfläche aufstellen



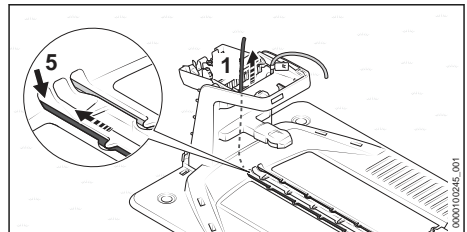
- Begrenzungsdraht (1) eng an den bereits verlegten Begrenzungsdraht führen.
- Begrenzungsdraht (1) eng und parallel zum anderen Begrenzungsdraht zurück zur Dockingstation führen, ohne dass sich die Begrenzungsdrähte überkreuzen.
- Begrenzungsdraht (1) im Abstand von 37 cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) um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



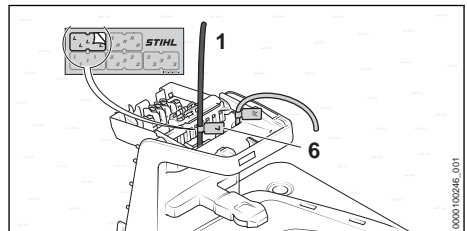
- Begrenzungsdraht (1) direkt an der Bodenplatte (2) mit einem Fixiernagel (3) befestigen.
- Mit dem Begrenzungsdraht (1) zwei Breiten der Bodenplatte (2) abmessen und Begrenzungsdraht (1) danach mit einem Seitenschneider ablängen.



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



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



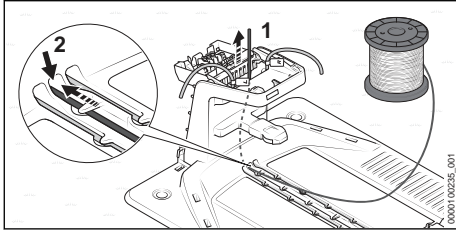
- Drahtende (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (6) kennzeichnen.

6.6 Leitdraht verlegen

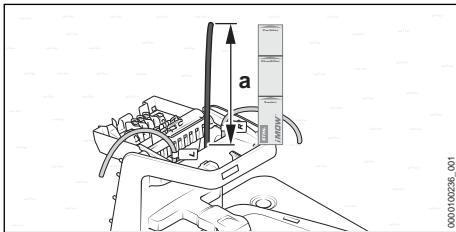
6.6.1 Leitdraht verlegen

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

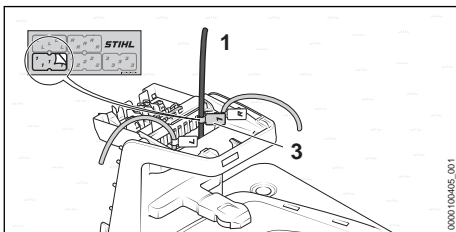
- Allgemeine Vorgaben zur Verlegung des Leitdrahts berücksichtigen  6.4.2.



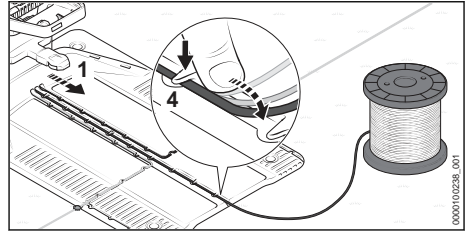
- Anfang des Leitdrahts (1) in die mittlere Durchführung (2) stecken und nachführen. Der Leitdraht (1) wird im Inneren der Dockingstation nach oben geschoben.



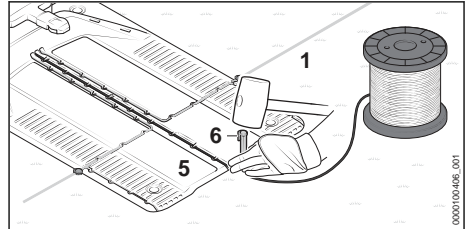
- Leitdraht (1) so lange nachführen, bis er auf einer Länge von $a = 37$ cm (Länge: 1x iMOW® Ruler) nach oben übersteht.



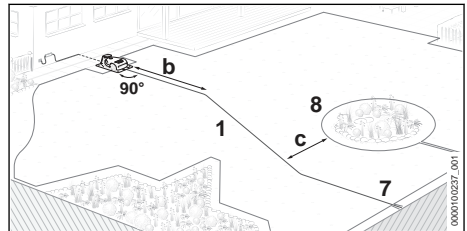
- Leitdraht (1) nahe am Gehäuse mit dem passenden Kabelmarkierer (3) kennzeichnen. Die Kennzeichnung erleichtert den späteren Anschluss an die richtige Klemme.



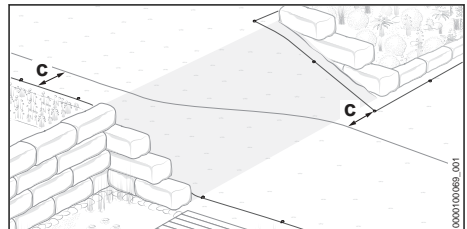
- Leitdraht (1) so in der Bodenplatte verlegen, dass er flach im Kabelkanal liegt und von den Haken (4) fixiert ist.



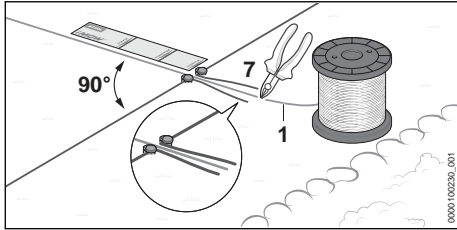
- Leitdraht (1) direkt an der Bodenplatte (5) mit einem Fixiernagel (6) befestigen.



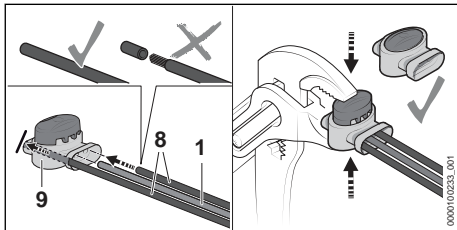
- Leitdraht (1) auf einer Länge $b = 2$ m gerade und im rechten Winkel (90°) von der Dockingstation in die Mähfläche führen.
- Leitdraht (1) zur Drahtschleife (7) am Rand der Mähfläche führen. Der Abstand zum umlaufenden Begrenzungsdraht (8) muss mindestens $c = 27,5$ cm betragen.



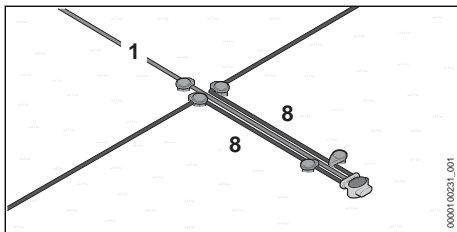
- An Hängen den Leitdraht diagonal verlegen. Der Abstand zum Begrenzungsdraht muss mindestens $c = 27,5$ cm betragen.



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



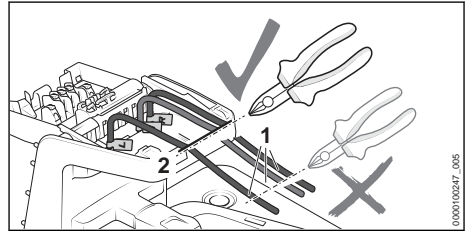
- ▶ Enden der Begrenzungsdrähte (8) und des Leitdrahts (1) bis zum Anschlag in den Drahtverbinder (9) stecken. Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.
- ▶ Drahtverbinder (1) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



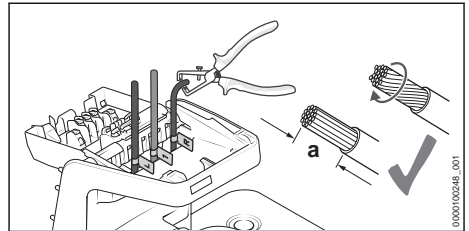
- ▶ Begrenzungsdrähte (8) und Leitdraht (1) parallel und eng aneinander führen, ohne dass sich die Drähte überkreuzen.
- ▶ Drähte mit weiteren Fixiernägeln befestigen.

6.7 Dockingstation elektrisch anschließen

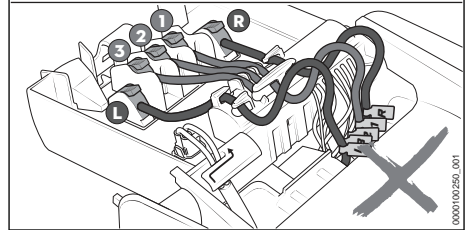
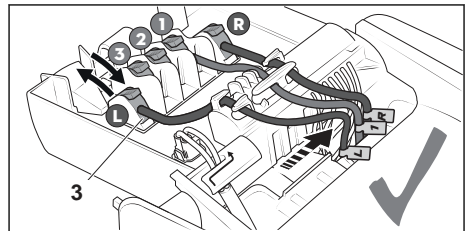
6.7.1 Begrenzungsdraht und Leitdraht anschließen



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

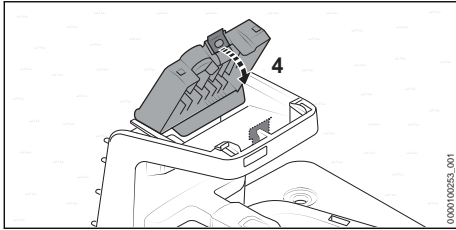


- ▶ Drahtenden auf einer Länge von a = 10 mm abisolieren.
- ▶ Drahtlitzen so verdrehen, dass keine einzelnen Drahtlitzen abstehen.

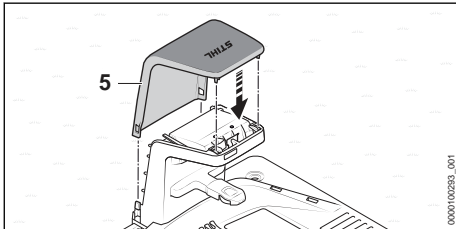


- ▶ Die beschrifteten Drahtenden den jeweiligen Klemmen zuordnen.
- ▶ Hebel (3) der entsprechenden Klemme nach hinten aufklappen.

- ▶ 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.

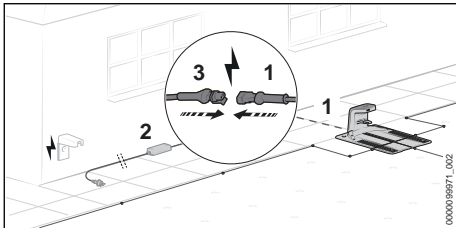


- ▶ Abdeckung (4) nach vorne klappen. Die Abdeckung (4) rastet hörbar und spürbar ein.



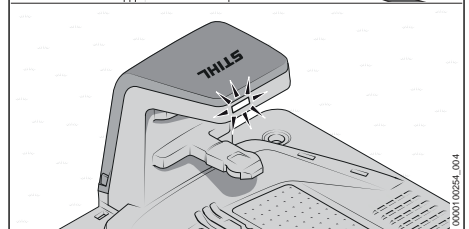
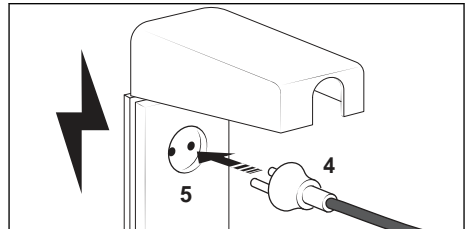
- ▶ Haube (5) aufsetzen. Die Haube (5) rastet hörbar ein.

6.7.2 Ladekabel verlegen und Netzteil anschließen



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

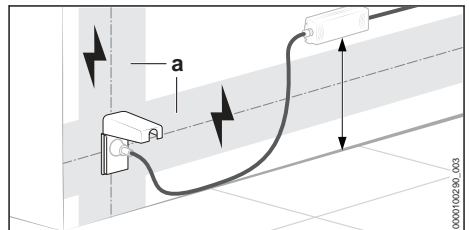
- Das Netzteil (2) ist erhöht vom Boden angebracht, falls es länger andauernder Nässe ausgesetzt sein kann.
- Falls möglich: Der Standort ist vor Witterungseinflüssen geschützt und beschattet.
- ▶ Ladekabel so verlegen, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Das Ladekabel (1) befindet sich außerhalb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



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

6.7.3 Netzteil an eine Wand montieren

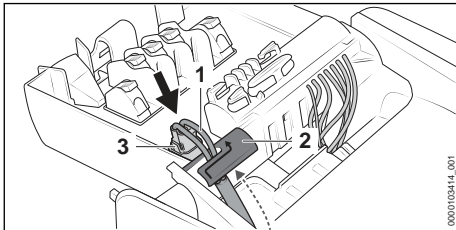
Das Netzteil kann an eine Wand montiert werden.



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

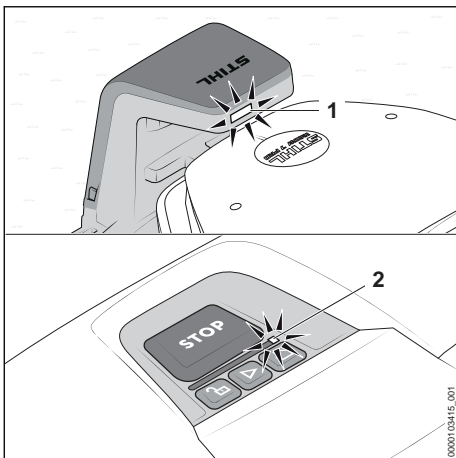
6.8 Mähroboter laden

6.8.1 Mähroboter laden



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

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

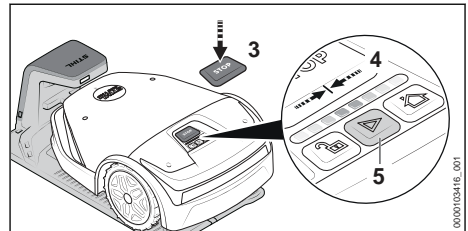


Die LED (1) an der Dockingstation blinkt weiß. Am Leuchtstreifen des Mähroboters blinkt eine LED (2) weiß.

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

Energieeffizientes Laden

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



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

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:

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

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

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

7 Bluetooth®-Funkschnittstelle schließen

7.1 Bluetooth®-Funkschnittstelle einrichten

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

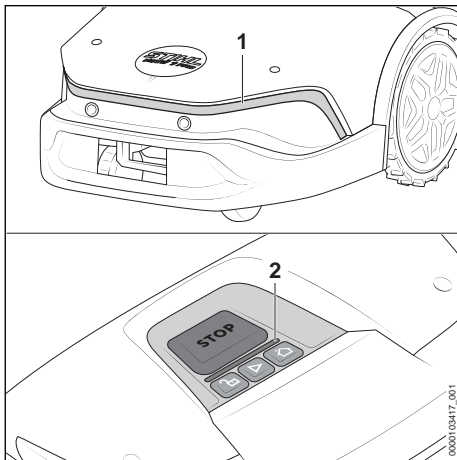
Damit der Mähroboter verwendet werden kann, muss die Bluetooth®-Funkschnittstelle über die App „MY iMOW®“ mit einem Passwort gesichert werden.

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

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

8 Leuchtmuster am Mähroboter und Dockingstation

8.1 Leuchtstreifen am Mähroboter



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

Der vordere Leuchtstreifen (1) ist nur bei einem Statuswechsel aktiv und leuchten für 20 Sekunden auf.

Weißes Leuchtmuster:

- Kein aktiver Mähvorgang.
- Eine LED rechts außen pulsiert weiß: Mähroboter befindet sich in der Dockingstation und ist betriebsbereit.
- Eine LED rechts außen blinkt weiß: Mähroboter befindet sich in der Dockingstation und wird geladen.

Grünes Leuchtmuster:

- Mähvorgang ist aktiv.
- Der hintere Leuchtstreifen (2) zeigt den Fortschritt des Mähvorgangs an.

Rotes Leuchtmuster:

- Eine LED rechts außen pulsiert rot: Gerätesperre ist aktiv.
- Störungsmeldung.

Blaues Leuchtmuster - am hinteren Leuchtstreifen (2):

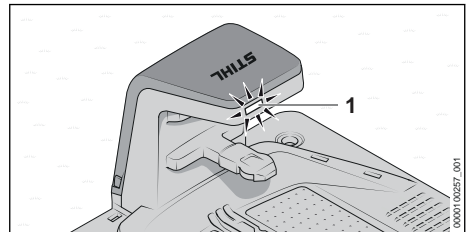
– Der Mähroboter erhält ein Systemupdate.

Weißes Lauflicht von links nach rechts:

- Der Mähroboter startet neu oder überprüft sein System.

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

8.2 LED an der Dockingstation



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

LED (1) leuchtet weiß:

- Die Dockingstation ist betriebsbereit.

LED (1) blinkt weiß:

- Der Mähroboter wird geladen.

LED (1) pulsiert weiß:

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

LED (1) leuchtet grün:

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

LED (1) leuchtet rot:

- Es besteht eine Störung.

LED (1) leuchtet blau:

- Kommunikation mit dem Mähroboter.

Verwendung der Dockingstation im Team

Bei der Verwendung im Team ist die Statusanzeige der Dockingstation um folgende Leuchtmuster erweitert:

LED (1) leuchtet grün:

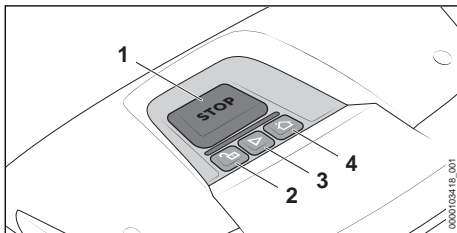
- Der Mähroboter befindet sich nicht in der Dockingstation.
- Es handelt sich um die Master-Dockingstation (Team 1)
- Die Leitdrähte und der Begrenzungsdraht sind richtig verlegt und angeschlossen und die Zuweisung des Mähroboters an die Dockingstation war erfolgreich.

LED (1) pulsiert grün:

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

9 Mähroboter bedienen und einstellen

9.1 Bedienfeld



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

Mähvorgang starten

- ▶ „START“ (3) drücken.

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

Mähvorgang stoppen und Mähroboter sperren

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

Mähroboter zur Dockingstation senden

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

Mähroboter entsperren

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

Informationen abrufen

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

9.2 App „MY iMOW®“

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

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

Hauptfunktionen

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

- Hilfestellung

Verwendung der Mähroboter im Team

Für den Team-Betrieb müssen folgende Einstellungen für die Mähroboter vorgenommen werden:

- Schnitthöhe festlegen
- Mähplan erstellen und Zeitzone festlegen
- Regensensor einstellen
- Definition der Startdistanz

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

Folgende Einstellungen in der App „MY iMOW®“ sind in der Team-Funktion eingeschränkt:

- Drahtsignal-Prüfung (nur mit dem Mähroboter möglich, der mit der Master-Dockingstation (Team 1) verbunden ist)

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

- Zonen auswählen
- Startpunkte setzen

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.

9.3 STIHL connected

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

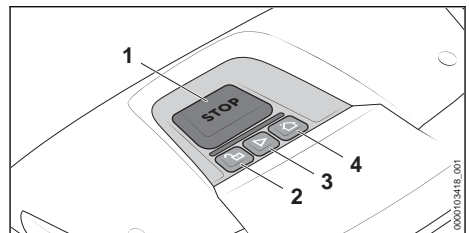
Der Mähroboter kann über eine kabellose Netzwerkverbindung (WLAN) und Mobilfunkverbindung mit einem Desktop-Computer oder mobilen Endgerät verbunden werden.

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

Hauptfunktionen

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

9.4 PIN-Schutz verwenden



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

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

Mähroboter mit aktivem PIN-Schutz bedienen

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

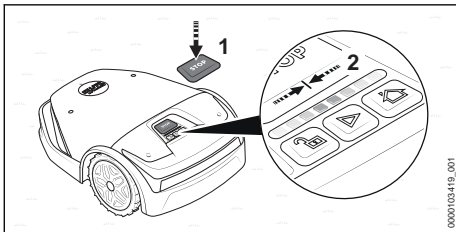
10 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren

10.1 Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren



! WARNUNG

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



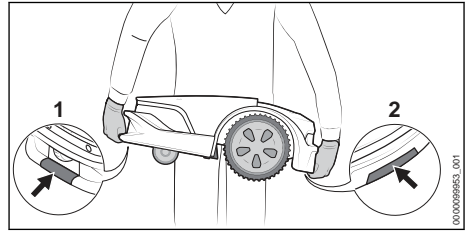
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Mähroboter wird gestoppt und gesperrt.
- ▶ „STOP“ (1) drücken und so lange gedrückt halten, bis der Leuchtstreifen (2) vollständig rot leuchtet.
- ▶ „STOP“ (1) drücken.
Der Leuchtstreifen (2) blinkt zwei Mal. Die Gerätesperre des Mähroboters ist aktiviert. Der Mähroboter kann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

11 Transportieren

11.1 Mähroboter transportieren

- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.

Mähroboter tragen



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

Mähroboter in einem Fahrzeug transportieren

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

11.2 Akku transportieren

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

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

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

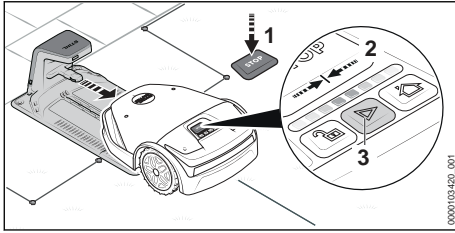
Die Transportvorschriften sind unter www.stihl.com/safety-data-sheets angegeben.

12 Aufbewahren

12.1 Mähroboter zum Aufbewahren vorbereiten

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

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



- Mähroboter aus der Dockingstation nehmen.

Folgende Tastenkombination nacheinander drücken:

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

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

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

12.2 Mähroboter aufbewahren

- Mähroboter so aufbewahren, dass folgende Bedingungen erfüllt sind:
 - Der Mähroboter ist außerhalb der Reichweite von Kindern.
 - Der Mähroboter ist sauber und trocken.
 - Der Mähroboter ist in einem geschlossenen Raum.
 - Der Akku des Mähroboters ist geladen.
 - Der Mähroboter wird nicht außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzen aufbewahrt, **17.6.**
 - Der Mähroboter kann nicht umkippen.
 - Der Mähroboter kann nicht davonrollen.
 - Der Mähroboter steht 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.

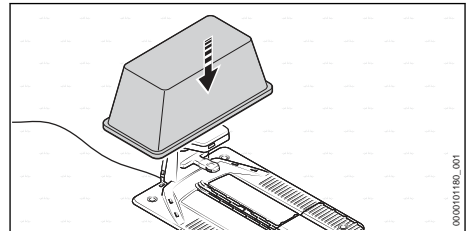
HINWEIS

- 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.

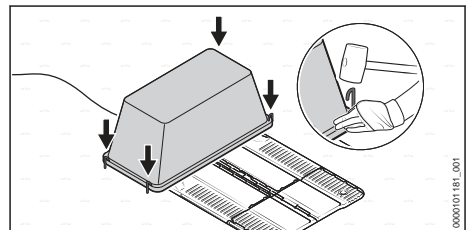
12.3 Dockingstation, Ladekabel und Netzteil aufbewahren

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

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



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



- Eimer oder Mörtelwanne mit 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.

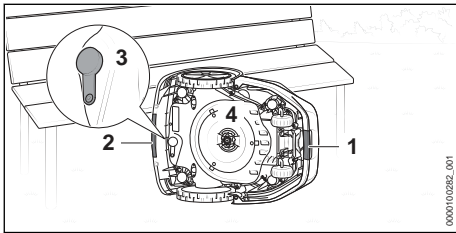
13 Reinigen

13.1 Mähroboter reinigen

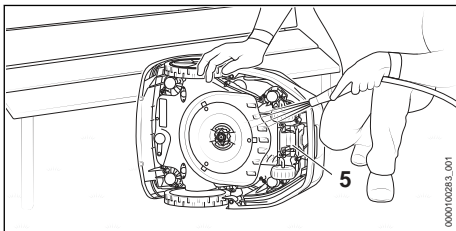


WARNUNG

- 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 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.

- ▶ Lösen Schmutz mit einem sanften Wasserstrahl abspülen.
- ▶ Unterseite des Mähroboters einem feuchten Tuch reinigen.
- ▶ Ladekontakte (5) mit einem feuchten Tuch reinigen.
- ▶ Haube und Bedienfeld mit einem feuchten Tuch reinigen.

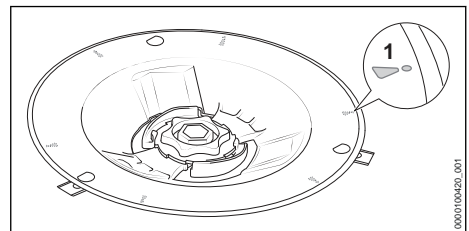
13.2 Dockingstation, Netzteil, Ladekabel und Steckverbindungen reinigen

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

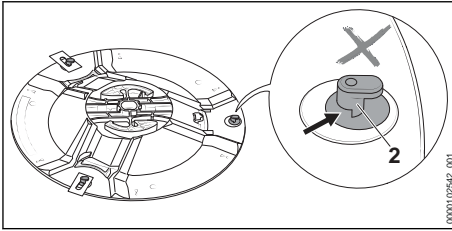
14 Warten und Klingen wechseln

14.1 Sichtprüfung

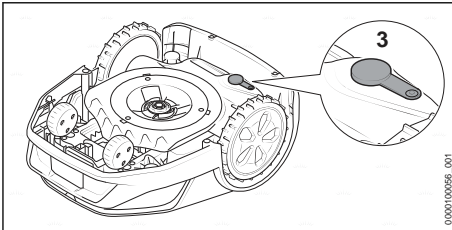
- ▶ Mähroboter regelmäßig prüfen:
 - Sauberkeit der Ladekontakte
 - Haube und Schutzleiste auf Beschädigungen prüfen
 - Leichtgängigkeit der Räder prüfen
 - Klingen auf Beschädigungen, Verschleiß, Risse und Leichtgängigkeit prüfen.



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

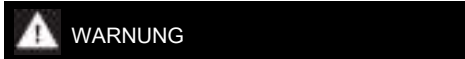


- L-Bolzen (2) auf Beschädigungen und Verschleiß prüfen.
- Falls die L-Bolzen (2) zu mehr als der Hälfte verschlissen sind, Mähwerk ersetzen.



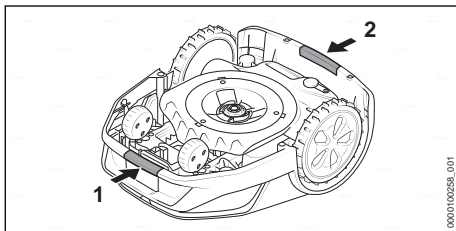
- Stopfen (3) der Diagnosebuchse auf Beschädigungen und festen Sitz prüfen.

14.2 Klingen wechseln

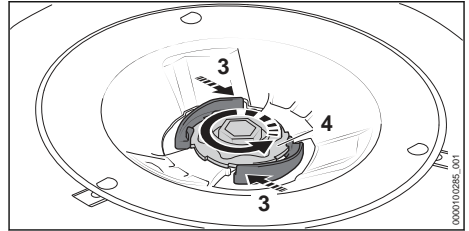


WARNUNG

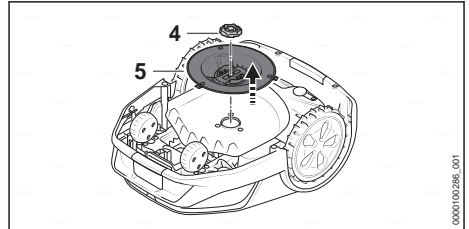
- Die Schneidkanten der Klingen sind scharf. Der Benutzer kann sich schneiden.
 - ▶ Arbeitshandschuhe aus widerstandsfähigem Material tragen.
- ▶ Mähroboter stoppen und Gerätesperre aktivieren.



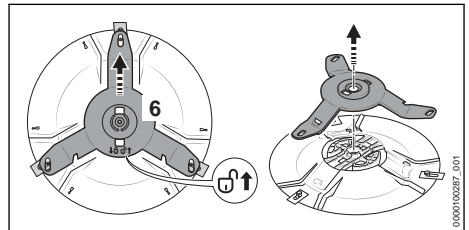
- ▶ Mähroboter an der vorderen Griffstelle (1) und der hinteren Griffstelle (2) greifen.
- ▶ Mähroboter auf die Rückseite drehen.



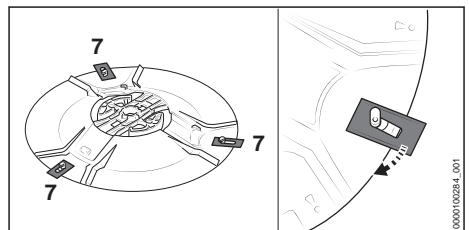
- ▶ Hebel (3) drücken und gedrückt halten.
- ▶ Mutter (4) so lange gegen den Uhrzeigersinn drehen bis sie sich abnehmen lässt.



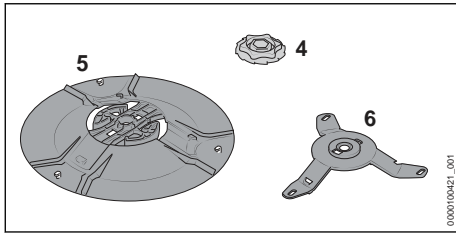
- ▶ Mutter (4) abnehmen.
- ▶ Messerscheibe (5) abnehmen.



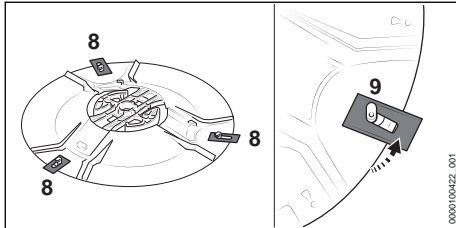
- ▶ Messerträger (6) in Pfeilrichtung \uparrow schieben. Der Messerträger (6) wird entriegelt.
- ▶ Messerträger (6) abnehmen.



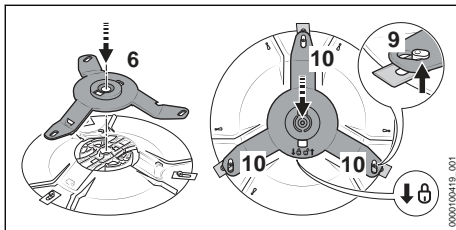
- ▶ Alle alten Klingen (7) aushängen.



- ▶ 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 θ 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.
- ▶ Hebel (3) drücken und gedrückt halten.
- ▶ Mutter (4) im Uhrzeigersinn aufdrehen.
- ▶ Hebel (3) loslassen und Mutter (4) im Uhrzeigersinn fest anziehen. Die Hebel (3) rasten hörbar ein.

15 Reparieren

15.1 Mähroboter, Akku, Mähwerk, Dockingstation und Netzteil reparieren

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

Beschädigte oder verschlissene Klingen und das Mähwerk können gewechselt werden.

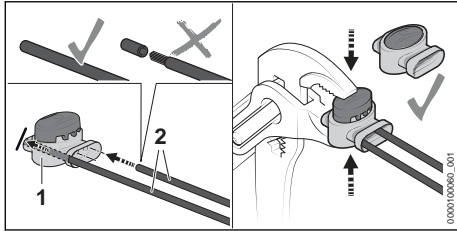
- ▶ Falls der Mähroboter, der Akku, die Dockingstation, das Ladekabel, das Netzteil oder die Anschlussleitung beschädigt ist: Mähroboter, Akku, Dockingstation, Ladekabel, Netzteil oder Netzkabel nicht verwenden und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.
- ▶ Falls eine Klinge beschädigt oder verschlissen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

15.2 Begrenzungsdraht oder Leitdraht verlängern oder reparieren

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

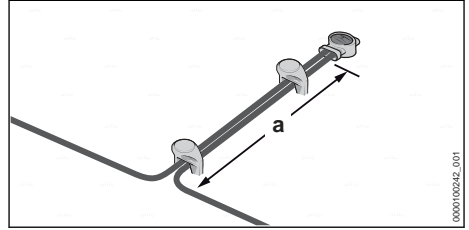
Die Drahtverbinder sind mit Gel gefüllt, um vorzeitigen Verschleiß oder Korrosion der Drahtenden zu vermeiden.

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



- ▶ Drahtenden (2) in den Drahtverbinder (1) stecken.
Die Drahtenden dürfen nicht abisoliert werden.

- ▶ Drahtverbinder (1) mit einer Zange bis zum Anschlag zusammendrücken.



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

16 Störungen beheben

16.1 Störungen des Mähroboters beheben

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

Zur Störungsbehebung wie folgt vorgehen:

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

Störung	Leuchtbalken am Mähroboter oder Dockingstation	Ursache	Abhilfe
Der Mähroboter bricht die Einrichtung der Team-Funktion ab.	Leuchtbalken blinkt 2x rot.	Es sind bereits Einstellungen am Mähroboter vorhanden, welche die Team-Funktion beeinträchtigen.	▶ Mähroboter in der App „MY iMOW®“ auf Standardeinstellung zurücksetzen.
		Die Reihenfolge zur Einrichtung der Team-Funktion wurde nicht eingehalten.	▶ Alle Mähroboter in der App „MY iMOW®“ auf Standardeinstellung zurücksetzen. ▶ Team-Funktion in absteigender Reihenfolge einrichten, 16.5.7.2 .
		Am Begrenzungsdraht oder Leitdraht besteht eine Störung.	▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht unbeschädigt sind. ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht oder der Leitdraht richtig an die Dockingstation angeschlossen ist, 16.5.6.1 . ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht richtig an die Drahtverbinder angeschlossen sind, 16.5.5.1 .
		Der PIN-Schutz am Mähroboter ist aktiviert.	▶ PIN-Schutz in der App „MY iMOW®“ deaktivieren.
Der Mähroboter bleibt während der Heimfahrt zur		Der Akku ist entladen.	▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht die maximale Länge nicht überschreitet, 16.17.1 . ▶ Verlegung des Leitdrahts optimieren.

Störung	Leuchtstreifen am Mähroboter oder Dockingstation	Ursache	Abhilfe
Dockingstation stehen.			<ul style="list-style-type: none"> ▶ Einen weiteren Leitdraht in der Mähfläche verlegen. ▶ Mähroboter zum Laden in die Dockingstation tragen. ▶ Falls möglich: Die Dockingstation in einer Mähfläche mit Hanglage im unteren Bereich des Gefälles aufstellen.
Der Mähroboter startet den Mähvorgang nicht wie erwartet.	Leuchtstreifen leuchten blau.	Der Mähroboter führt einen Neustart durch.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Warten, bis der Neustart abgeschlossen ist. Der Mähroboter startet den Mähvorgang anschließend automatisch.
	Leuchtstreifen leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Am Begrenzungsdraht oder Leitdraht besteht eine Störung.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht unbeschädigt sind. ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht oder der Leitdraht richtig an die Dockingstation angeschlossen ist. ▶ Sicherstellen, dass der Begrenzungsdraht und der Leitdraht richtig an den Drahtverbinder angeschlossen ist. ▶ Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen.
Der Mähroboter wird nicht geladen.	Leuchtstreifen leuchten rot. LED an der Dockingstation leuchtet rot.	Im Mähroboter, Akku, Netzteil oder der Dockingstation besteht eine Störung.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Sicherstellen, dass die Ladekontakte an Dockingstation und Mähroboter sauber sind. ▶ Anweisungen in der App „MY iMOW®“ folgen. ▶ Falls die Störung weiterhin besteht: Mähroboter nicht weiter versuchen zu laden, Netzstecker der Anschlussleitung aus der Steckdose ziehen und einen STIHL Fachhändler aufsuchen.

17 Technische Daten

17.1 Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO

Technische Daten

- Schnittbreite: 28 cm
- Schnitthöhe - elektrisch: 20 mm bis 60 mm
- Drehzahl der Messerscheibe: 2400 1/min
- Mähgeschwindigkeit: 0,5 m/s
- Abmessungen:
 - Höhe: 291 mm
 - Breite: 525 mm
 - Länge: 705 mm
- Gewicht: 16 kg
- Schutzklasse: III
- Schutzart: IP56
- Maximale Mähfläche (einzelner Mähroboter): 5000 m²

- Maximale Mähfläche (Team aus 2 Mährobotern): 5500 m²
- Maximale Mähfläche (Team aus 3 Mährobotern): 8000 m²
- Aktivzeit 1000 m² (einzelner Mähroboter pro Woche)¹: 20 h
- Maximale Länge des Begrenzungsdrahts bei Mähflächen ≤ 5000 m²: 850 m
- Maximale Länge des Begrenzungsdrahts bei Mähflächen ≥ 5000 m²: 460 m
- Maximale Steigung: 45 %

Bluetooth®

- Datenverbindung: Bluetooth® 5.1. Das mobile Endgerät muss mit Bluetooth® Low Energy 5.0 kompatibel sein und Generic Access Profile (GAP) unterstützen.
- Frequenzband: ISM-Band 2,4 GHz
- Abgestrahlte maximale Sendeleistung: 1 mW

¹Unter Idealbedingungen (wenig Hindernisse, einfache Geometrie sowie geringe Steigungen im Garten, moderates Rasenwachstum)

- Signalreichweite: ca. 10 m. Die Signalstärke ist abhängig von den Umgebungsbedingungen und dem mobilen Endgerät. Die Reichweite kann je nach äußeren Bedingungen, einschließlich des verwendeten Empfangsgeräts, stark variieren. Innerhalb von geschlossenen Räumen und durch metallische Barrieren (zum Beispiel Wände, Regale, Koffer) kann die Reichweite deutlich geringer sein.
- Anforderungen an das Betriebssystem des mobilen Endgeräts: siehe info.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)

17.2 Klingen

- Anzahl Klingen: 3

17.3 Akku STIHL AAI

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

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

17.4 Dockingstation und Netzteil

Dockingstation

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

Netzteil

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

17.5 Verlängerungsleitungen

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

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

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

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

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

17.6 Temperaturgrenzen

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

17.7 Empfohlene Temperaturbereiche

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

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

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

17.8 Schallwerte

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

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

17.9 REACH

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

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

18 Ersatzteile und Zubehör**18.1 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.

19 Außerbetriebnahme und Entsorgung**19.1 Mähroboter außer Betrieb nehmen**

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

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

19.2 Mähroboter entsorgen

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

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

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

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

20 EU-Konformitätserklärung

20.1 Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO

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

Deutschland

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass

- Bauart: Mähroboter
- Fabrikmarke: STIHL
- Typ: iMOW® 7.0 PRO
- Serienidentifizierung: IA01

und

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

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

Beteiligte benannte Stelle: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, Nr. 0366, hat die Konfor-

mität 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

21 UKCA-Konformitätserklärung

21.1 Mähroboter STIHL iMOW® 7.0 PRO

**UK
CA**

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

Deutschland

erklärt in alleiniger Verantwortung, dass

- Bauart: Mähroboter
- Fabrikmarke: STIHL
- Typ: iMOW® 7.0 PRO
- Serienidentifizierung: IA01

und

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

den einschlägigen Bestimmungen der UK-Verordnungen The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016

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

Der Zeitraum für Sicherheitsupdates beträgt 24 Monate.

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

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

Waiblingen, 29.04.2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

i. V. 

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

22 Anschriften

STIHL Hauptverwaltung

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

STIHL Vertriebsgesellschaften

DEUTSCHLAND

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

ÖSTERREICH

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

SCHWEIZ

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

23 Open Source Software

23.1 Open Source Software

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

Contents

1	Introduction.....	64
2	Guide to Using this Manual.....	64
3	Overview.....	65
4	Safety Precautions.....	67
5	Using the robotic mower in a team.....	75
6	Using the robotic mower as a stand-alone device.....	88
7	Closing Bluetooth® Radio Interface.....	110

8	Light patterns on the robot mower and charging station.....	111
9	Operating and Adjusting the Robot Mower	112
10	Stopping the robot mower and activating the device lock.....	113
11	Transporting.....	114
12	Storing.....	114
13	Cleaning.....	115
14	Maintenance and replacement of blades	116
15	Repairing.....	117
16	Troubleshooting.....	118
17	Specifications.....	119
18	Spare Parts and Accessories.....	121
19	Decommissioning and disposal.....	121
20	EC Declaration of Conformity.....	122
21	UKCA Declaration of Conformity.....	122
22	Addresses.....	123
23	Open Source Software.....	123

1 Introduction

Dear Customer,

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

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

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

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



Dr. Nikolas Stihl

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

2 Guide to Using this Manual

2.1 Applicable documents

The local safety regulations apply.

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

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

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

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

2.2 Warning Notices in Text



DANGER

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



WARNING

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

NOTICE

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

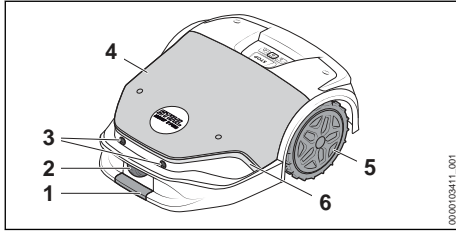
2.3 Symbols in Text



This symbol refers to a chapter in this instruction manual.

3 Overview

3.1 Robotic Mower



1 Front grip surface

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

2 Charging contacts

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

3 Ultrasound sensors

The ultrasound sensors detect obstacles.

4 Hood

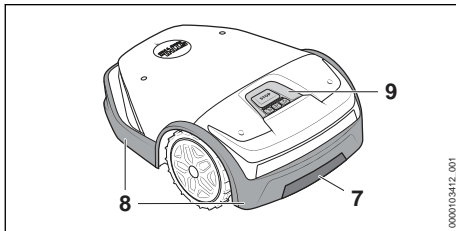
The hood is spring-mounted and features a bump sensor to detect obstacles on the mowing area.

5 Drive wheels

The drive wheels drive the robot mower.

6 Light strip

The light strip shows the robot mower's status.



7 Rear grip surface

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

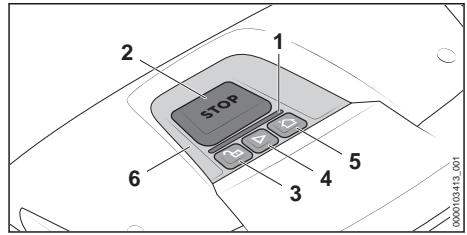
8 Protective strip

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

9 Control panel

The control panel features pushbuttons and a rain sensor.

3.2 Control Panel



1 Light strip

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

2 STOP pushbutton

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

3 LOCK pushbutton

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

4 START pushbutton

This pushbutton starts mowing operations.

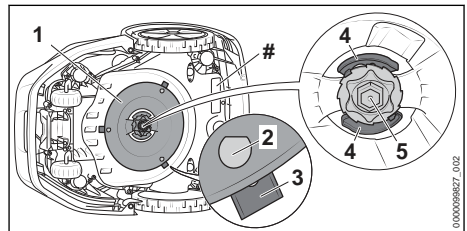
5 HOME pushbutton

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

6 Rain sensor

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

3.3 Mowing unit



1 Blade disk

The blade disk serves to attach the blades.

2 L-pins

The L-pins are for mounting the blades.

3 Blades

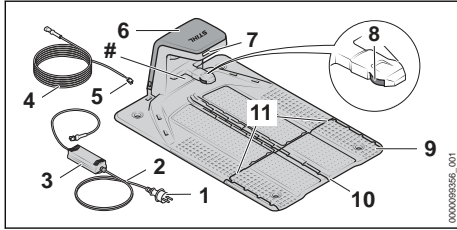
The blades mow the lawn.

4 Levers

The levers secure the nut.

5 Nut

The nut secures the blade disk.

Rating plate with machine number**3.4 Docking station and power supply****1 Mains plug**

The mains plug connects the connecting cable to a socket.

2 Connecting cable

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

3 Power supply

The power supply supplies the docking station with energy.

4 Charging cable

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

5 Plug

The plug connects the charging cable to the docking station.

6 Hood

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

7 LED

The LED indicates the status of the docking station.

8 Charging contacts

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

9 Base plate

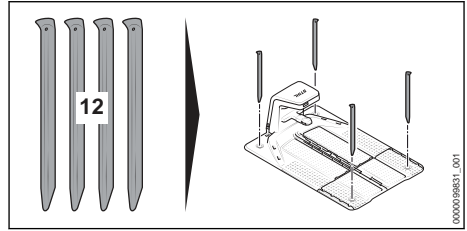
The base plate is the base for the docking station.

10 Cable duct

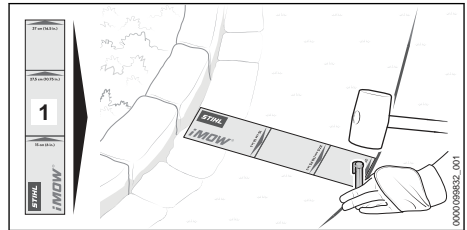
The guide wire is routed in the middle cable duct.

11 Cable duct

The perimeter wire is routed in the outer cable ducts.

Rating plate with the machine number**12 Ground peg**

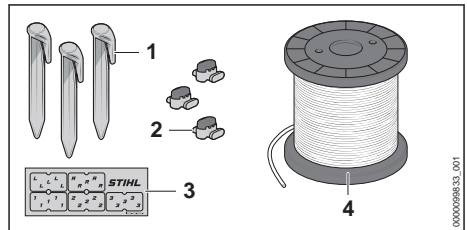
The four ground pegs secure the docking station to the ground.

3.5 iMOW® Ruler and Installation Kit**iMOW® Ruler****1 iMOW® Ruler**

The ruler makes it easier to install wires and serves to maintain the correct distance.

Installation Kit

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

**1 Fixing pin**

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

2 Wire connector

The wire connector connects wire ends to each other.

3 Cable markers


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


4 Wire coil


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


3.6 Symbols


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


 This symbol shows the diameter of the blade disk.


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


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

 Protection class 2, double insulated.

 Do not dispose of the product with domestic waste.

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


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

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

4 Safety Precautions

4.1 Warning symbols

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

 Observe safety instructions and take the necessary precautions.



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



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



Maintain a safe distance.



Do not touch rotating blade disk with blades.



Do not climb or sit on the robot mower.



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



Keep children away from the robot mower and mowing area.



Keep animals away from the robot mower and mowing area.



Do not immerse the battery in liquids.



Protect battery against heat and fire.

4.2 Intended Use

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

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

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

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

The robotic mower can be configured and operated via the MY iMOW® app or the STIHL con-

nected Portal. The range of functions in the STIHL connected Portal is partially restricted compared to the MY iMOW® app.

▲ WARNING

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

4.3 Requirements for the user

▲ WARNING

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



- ▶ Read and understand the User Manual and keep it in a safe place for reference.
- ▶ If you pass the robot mower, docking station or power supply on to another person: Always give them the User Manual.
- ▶ Make sure that the user meets the following conditions:
 - The user is rested.
 - The user is physically, sensorially and mentally able to use and operate the robot mower, docking station and power supply. If the user is able to operate the equipment but is physically, hearing, visually or mentally impaired, the user may only use the robot mower under the supervision of or after receiving instruction from a responsible person. This includes all work with and on the robot mower, docking station, power supply, charging cable, guide wire and perimeter wire.

- The user can recognize and assess the risks involved in using the robot mower, docking station and power supply.
- The user is an adult or is being trained in an occupation under supervision according to national regulations.
- The user has received instruction from a STIHL authorized dealer or other experienced user before using the robot mower, docking station and power supply for the first time.
- The user is not under the influence of alcohol, medication or drugs.
- During installation, operation, cleaning, maintenance and transportation of the robot mower, keep your balance, provide secure footing and do not run.
- The terms "operation", "use" and "usage" include all work on the robot mower, docking station, power supply, charging cable, guide wire and perimeter wire as well as all iMOW® accessories.
- ▶ If you are unsure: Consult a STIHL authorized dealer.

4.4 Clothing and Equipment

▲ WARNING

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

- The user may come into contact with the blades during cleaning, maintenance or transport. This may result in injury to the user.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- Wearing unsuitable footwear may cause the user to slip. This may result in injury to the user.
 - ▶ If the mowing area is entered during the mowing operation: Wear sturdy, closed-toed footwear with high-grip soles.

4.5 Work Area and Surroundings

4.5.1 Robot mower and mowing area

▲ WARNING

- Bystanders, children and animals cannot be aware of nor assess the dangers of the robot mower and objects being thrown into the air. This may result in serious injury to bystanders, children and animals and damage to property.
 - ▶ Keep bystanders, children and animals away from the mowing area during the mowing operation.
- ▶ If the robot mower is used in publicly accessible areas: Close off mowing area and set up signs with warning text "Warning! Automatic lawn mower! Keep children and animals away and supervise them!" Comply with local regulations.
- ▶ Make sure that children cannot play with the robot mower.
- ▶ With the help of the perimeter wire, define the mowing area as described in this User Manual. Using the perimeter wire, mark off designated areas that the robot mower must not mow or navigate from the mowing area.
- ▶ Do not operate the robot mower on gravel or crushed stone.
- People can trip over the perimeter wire, guide wire or the fixing pins. People may be injured or property may be damaged.
 - ▶ Install the perimeter wire and guide wire flat on the ground or use a wire installation machine to install them in the ground.
 - ▶ Drive the fixing pins completely into the ground.
- If a gardening tool is used in the mowing area, the tool can strike and damage the perimeter wire, guide wire or fixing pins. Objects can be ejected at high speed. People may be injured or property may be damaged.
 - ▶ Do not use a gardening tool around the perimeter wire or guide wire.




- The robot mower's electrical components can produce sparks. Sparks may cause fires and explosions in highly flammable or explosive environments. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ Do not operate the robot mower in highly flammable or explosive environments.
- As a result of a storm, the robot mower can be damaged, or foreign objects may be on the mowing area. The robot mower may be in an unsafe condition, and objects may be ejected at high speed during the mowing. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ After a storm, check that the robot mower is in a safe condition.
 - ▶ Check the condition of the mowing area and remove any objects from it.

4.5.2 Battery

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


▲ WARNING

- Bystanders, children and animals cannot recognize or assess the dangers of the battery. Bystanders, children and animals may be seriously injured.
 - ▶ Keep bystanders, children and animals away from the work area.
 - ▶ Do not leave the battery unattended.
 - ▶ Make sure that children cannot play with the battery.
- The battery is not protected against all ambient conditions. If the battery is exposed to certain ambient conditions, the battery may catch fire, explode or be irreparably damaged. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Protect battery from heat and fire.
 - ▶ Do not throw the battery into a fire.
- ▶ Do not charge, use and store the battery outside of the specified temperature limits,  17.6.
- ▶ Do not immerse the battery in liquids.
 - ▶ Keep battery away from small metal parts.
 - ▶ Do not expose the battery to high pressure.
 - ▶ Do not expose the battery to microwaves.
 - ▶ Protect the battery against chemicals and salts.



4.5.3 Docking station and power supply

⚠ WARNING

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



4.6 Safe Condition

4.6.1 Robot mower

The robot mower is in a safe condition if the following conditions are met:

- The robot mower is undamaged.
- The controls function properly and have not been modified.
- The blades are properly installed and are undamaged.
- Original STIHL accessories designed for this robot mower are installed.

- The accessories are correctly installed.

⚠ WARNING

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

4.6.2 Mowing unit

The mowing unit is in safe condition when the following conditions are met:

- The blades, blade disk, blade carrier, lever and nut are undamaged.
- The wear marks on the blade disk are not worn through.
- The L-pins on the blade disk are not more than half-worn.
- The blades are not deformed.
- The blades are properly installed.

⚠ WARNING

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

4.6.3 Battery

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

The battery is in a safe condition if the following points are observed:

- Battery is undamaged.
- The battery is clean and dry.
- Battery functions properly and has not been modified.

⚠ WARNING

- A battery that is not in a safe condition cannot operate safely. Persons may be seriously injured.
 - ▶ Never work with a damaged battery.
 - ▶ Never attempt to charge a damaged or defective battery.
 - ▶ If the battery is dirty: Clean the battery.
 - ▶ If the battery is moist or wet: Allow the battery to dry.
 - ▶ Never attempt to modify the battery.
 - ▶ Never insert objects in the battery's openings.
 - ▶ Never bridge the battery's contacts with metallic objects (short circuit).
 - ▶ Do not open the battery.
 - ▶ Replace worn or damaged labels.
- Fluid may leak from a damaged battery. If that liquid comes into contact with the skin or eyes, the skin or eyes may be irritated.
 - ▶ Avoid contact with the liquid.
 - ▶ If skin contact occurs: Wash affected areas of skin with plenty of water and soap.
 - ▶ In the event of contact with eyes: Rinse eyes with plenty of water for at least 15 minutes and consult a doctor.
- A damaged or defective battery may smell unusual, emit smoke or burn. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ If the battery smells unusual or emits smoke: do not use the battery and keep it away from combustible substances.
 - ▶ If the battery catches fire: Attempt to extinguish the battery with a fire extinguisher or water.

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

The docking station, charging cable, power supply, connecting cable and plug connections are

in a safe condition if the following conditions are met:

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

⚠ WARNING

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

4.7 Mowing operation

⚠ WARNING

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



- ▶ Do not touch rotating blade disk and blades.
- ▶ If the user approaches the robot mower during the mowing operation or before they want to make adjustments on the device: Press the STOP pushbutton.
- ▶ Do not tilt or lift the robot mower during the mowing operation.

- ▶ If the blade disk or blades are blocked by an object: Stop the robot mower and activate the device lock. Only then remove the object.



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



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



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

- If the behavior of the robot mower changes during operation or feels unusual, it may no longer be in a safe condition. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Press the STOP pushbutton and activate the device lock. Contact a STIHL authorized dealer.
- If the blades hit a foreign object during the mowing operation, the blades or parts of them can be damaged or ejected at high speed. This may result in injury to people and damage to property.
 - ▶ Remove foreign objects from the mowing area.
 - ▶ Remove broken off blades or parts of blades from the mowing area.
- When the STOP pushbutton is pressed, the blade disk with the blades will continue to rotate for a short time. People may be seriously injured.
 - ▶ Wait until the blade disk is no longer rotating.
- If the blades hit a hard object during the mowing operation, sparks can be produced and the blades can be damaged. Sparks can cause fires in a flammable environment. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ Do not use in a flammable environment.
 - ▶ Make sure that the blades are in a safe condition.

▲ DANGER

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

4.8 Charging

▲ WARNING

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

4.9 Connecting to the power supply

Contact with live components may occur for the following reasons:


- The connecting cable or the extension cord is damaged.
- The mains plug of the connecting cable or extension cord is damaged.
- The socket is not properly installed.

▲ DANGER

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



If the connecting cable or the extension cord is damaged:

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

- ▶ Use an extension cable with the same specifications as the power supply's connecting cable.

⚠ WARNING

- An incorrect line voltage or mains frequency can result in an overvoltage in the power supply. The power supply may be damaged.
 - ▶ Make sure the line voltage and mains frequency match the data on the power supply's rating label.
- If the power supply is connected to a power strip, electrical components may be overloaded during the charging process. The electrical components may overheat and cause a fire. Persons may be seriously or fatally injured, and property may be damaged.
 - ▶ Ensure that the technical specifications for the power strip are not exceeded by the information on the rating plate of the power supply and of all electrical devices connected to the power strip.
- An improperly routed connecting cable, extension cable or charging cable can be damaged and cause people to trip over them. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Route the wires and charging cable so that they are outside of the mowing area.
 - ▶ Route and mark the wires and charging cable so that they will not be damaged by work with a gardening device or tool.
 - ▶ Route and mark the wires and charging cable in such a way that people cannot trip over them.
 - ▶ Route the wires and charging cable in such a way that they are not under tension or tangled.
 - ▶ Route the wires and charging cable in such a way that they will not be damaged, bent, crushed or will not chafe.
 - ▶ Protect the wires and charging cable from heat, oil and chemicals.
 - ▶ Route the wires and charging cable so that they are not on a permanently wet surface.
- If electrical wiring and conduits are routed in the wall, they may be damaged if the power supply is mounted on the wall. Contact with wiring can result in electric shock. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Make sure there is no electrical wiring or conduits in the wall at the proposed mounting site.
 - ▶ Mount the power supply on a wall as described in this User Manual.

- If the power supply is connected to a generator, the electricity supply cannot be permanently ensured and the robot mower may not function properly. The power supply may be damaged by fluctuations in the electricity supply.
 - ▶ Only connect the power supply to a properly installed socket.

4.10 Transporting

4.10.1 Robot mower

⚠ WARNING

- The robot mower may tip over or move during transport. This may result in injury to people and damage to property.



- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.
- ▶ Secure the robot mower with lashing straps, belts or a net so that it cannot tip over or move.

4.10.2 Battery

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

⚠ WARNING

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

4.10.3 Docking station and power supply

⚠ WARNING

- The docking station or power supply may tip over or move during transport. This may result in injury to people and damage to property.
 - ▶ Disconnect the mains plug from the wall socket.
 - ▶ Remove the robot mower from the docking station.

- ▶ Secure the docking station and power supply with lashing straps, belts or a net to ensure that they cannot tip over or move.
- The connecting cable and charging cable are not intended to carry the weight of the power supply or docking station. The connecting cable, power supply, charging cable or docking station may be damaged.
 - ▶ Disconnect the charging cable from the power supply and docking station and coil it.
 - ▶ Grip the docking station by the base plate and hold it firmly.
 - ▶ Wind up the connecting cable and attach it to the power supply.
 - ▶ Grip the power supply by the housing and hold it firmly.

4.11 Storing

4.11.1 Robotic Mower

▲ WARNING

- Children are not aware of and cannot assess the dangers of the robot mower. Children may be seriously injured.



- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.

- ▶ Store the robot mower out of the reach of children.
- Moisture may cause the electrical contacts on the robot mower and metal components to corrode. The robot mower may be damaged.
 - ▶ Store the robot mower in a clean and dry condition.
- The robot mower may start unintentionally and begin to move if its device lock is not activated before storage. This may result in serious injury to people and damage to property.




- ▶ Stop the robotic mower and activate the device lock.

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

4.11.2 Battery


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

▲ WARNING

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

4.11.3 Docking station and power supply

▲ WARNING

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

4.12 Cleaning, maintenance and repair

▲ WARNING

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



- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.

- Harsh detergents or cleaning with a high pressure washer or sharp metallic objects can damage the robot mower. If the robot mower is not cleaned correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. People may be seriously injured.
 - ▶ Clean the robot mower as described in this User Manual.
- Harsh detergents or cleaning with a high pressure washer or sharp metallic objects can damage the docking station, power supply, connecting cable, charging cable and plug connections. If the docking station, power supply, connecting cable, charging cable or their plug connections are not cleaned correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. People may be seriously injured.
 - ▶ Disconnect the power supply's mains plug from the wall socket.
 - ▶ Clean the docking station, power supply, connecting cable, charging cable and their plug connections as described in this User Manual.
- If the robot mower, docking station or power supply are not serviced or repaired correctly, components may no longer function properly or safety devices may be rendered inoperative. There is a risk of serious or fatal injury.
 - ▶ Do not service or repair the robot mower, docking station and power supply yourself.
 - ▶ If the robot mower, docking station or power supply require servicing or repairs: Contact a STIHL authorized dealer.
 - ▶ Maintain the blades as described in this User Manual.
- The user can be cut by the sharp cutting edges of the blades while cleaning or servicing the mowing unit. This may result in injury to the user.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.

- If the power supply's connecting cable is faulty or damaged:
 - ▶ Replace power supply.
- If the plug of the diagnostic socket on the bottom of the robot mower does not fit correctly, moisture and dirt can penetrate the robot mower. The robot mower may be damaged.
 - ▶ Check the fit of the plug during each cleaning and blade change.
 - ▶ Do not operate the robot mower with a missing or damaged plug.

5 Using the robotic mower in a team

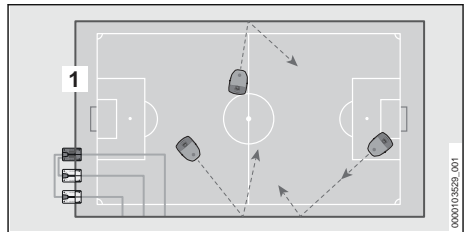
5.1 Description of Operation

5.1.1 Functional description

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

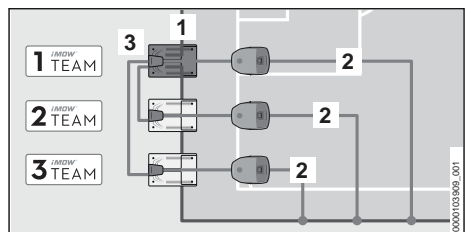
Up to three robotic mowers can work together as a team to mow large surfaces such as playing fields efficiently.

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



The robotic mowers mow the grass in randomly selected paths.

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

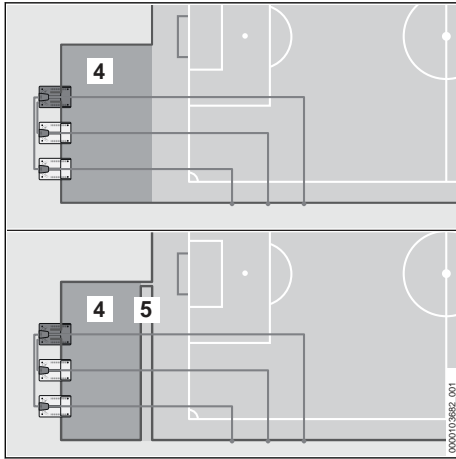


With the team function, each robotic mower is assigned its own docking station (team 1, team 2, team 3) with guide wire (2).

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

Positioning docking stations

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



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

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

Operation

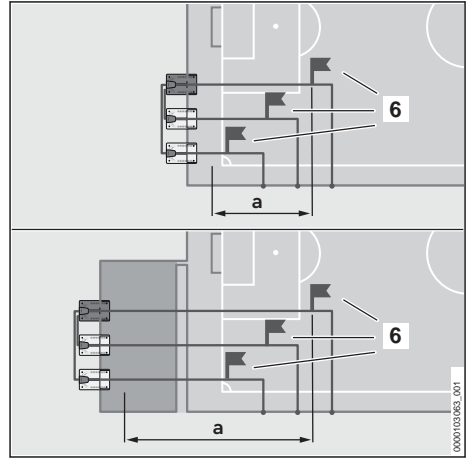
The robotic mowers are operated by the MY iMOW® app, the STIHL connected Portal and the buttons in the control panels on the robotic mowers. Light strips on the robotic mowers as well as an artificially generated voice output provide information about the current status of the robotic mowers.

The most important settings for the team function are:

- Establishing the same cutting height for all robotic mowers

- Creating a mowing plan and establishing a time zone
- Setting the rain sensor
- Defining the starting distance

Starting distance



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

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

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

The starting distance is defined via the MY iMOW®.

5.2 Preparing the Mowing Area and Robot Mower for Operation

5.2.1 Planning and preparing mowing areas

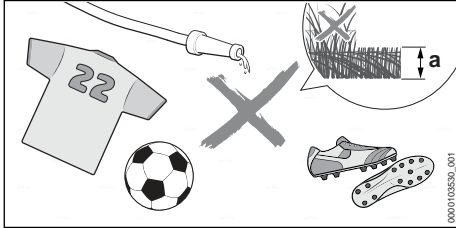
The mowing area must be planned and prepared prior to commissioning the robotic mowers. This enables a robust installation and smooth operation and eliminates potential sources of interference.

Planning mowing surfaces

- Familiarize yourself with the descriptions about the docking stations and wire installation in the following sections.

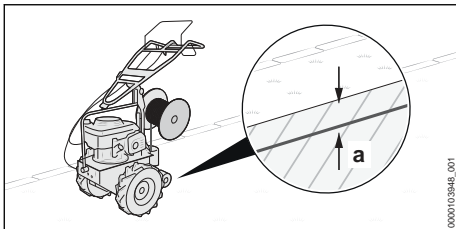
- ▶ Transfer information to the mowing area:
 - Outline of the mowing area
 - Position of the docking stations
 - Routing of the perimeter wire
 - Routing of the guide wires

Preparing mowing areas



- ▶ Remove any objects lying around.
- ▶ Remove metals, magnetic materials and materials that conduct electricity as well as old perimeter wires.
- ▶ Mow lawns with a lawn mower to the cutting height that will later be set for the operation of the robot mower. The default setting for the cutting height on the robot mower is $a = 6$ cm.
- ▶ Level out holes and rough, uneven patches.

Using a wire installation machine



NOTICE

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

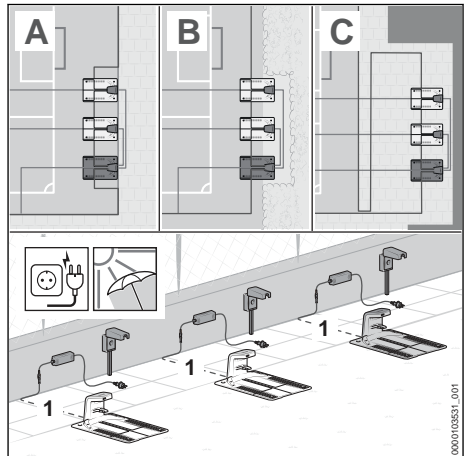
5.2.2 Preparing the robotic mower for operation

- ▶ Remove the packaging material and transport locks.
- ▶ Ensure that the following components are in a safe condition:
 - Robotic mower, 4.6.1
 - Mowing unit, 4.6.2
 - Battery, 4.6.3
 - Docking station and power supply, 4.6.4

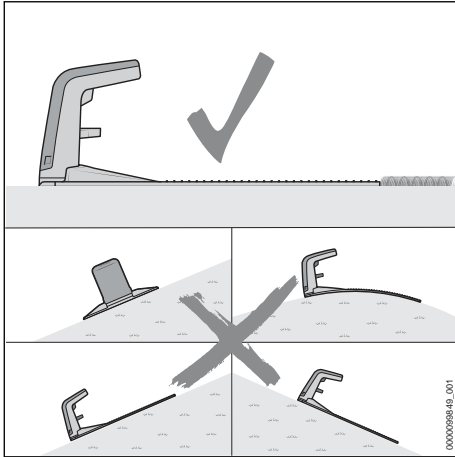
- ▶ Positioning the docking station, 5.3
- ▶ Installing the guide wire, 5.4
- ▶ Installing the perimeter wire, 5.5
- ▶ Electrically connecting the docking station, 5.6
- ▶ Setting up the team, 5.7
- ▶ Locking the Bluetooth® radio interface, 7
- ▶ If you cannot carry out these steps: Do not use the robotic mower and contact a STIHL authorized dealer instead.

5.3 Positioning the docking station

5.3.1 General requirements

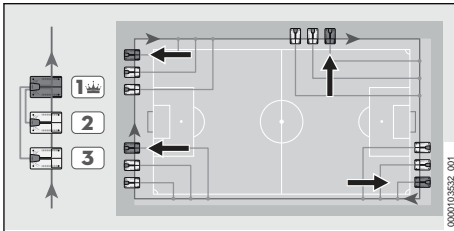


- ▶ Choose the location for the docking stations so that the following conditions are met:
 - The docking stations are on the mowing area (A), directly adjacent to the mowing area (B) or outside of the mowing area (C).
 - There are no obstacles along the routing of the guide wires.
 - The charging cables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



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

5.3.2 Positioning the docking stations

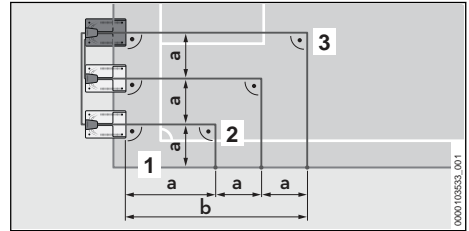


The docking station positioned on the far right as viewed from the playing field is defined as the master docking station (team 1). The perimeter wire and all guide wires are connected to the master docking station (team 1).

- Master docking station (team 1)
- Docking station (team 2)
- Docking station (team 3)

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

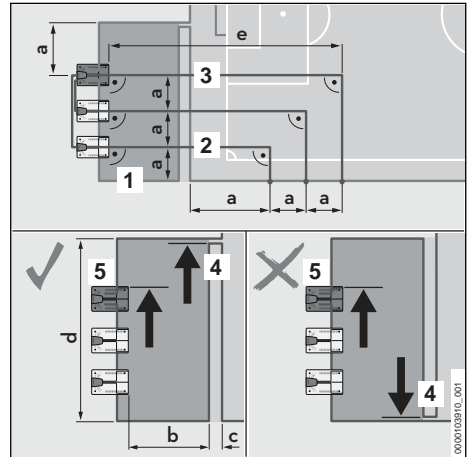
Docking stations within the mowing area



Position the docking station within the mowing area so that the following conditions are met:

- The distance between the perimeter wire (1) and the guide wire (2) is at least $a = 2$ m.
- The distance between the guide wires is at least $a = 2$ m.
- The maximum length of the longest guide wire (3) is $b = 80$ m.

Docking stations outside of the mowing area

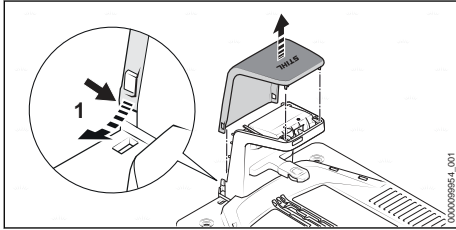


Position the docking station outside of the mowing area so the following conditions are met:

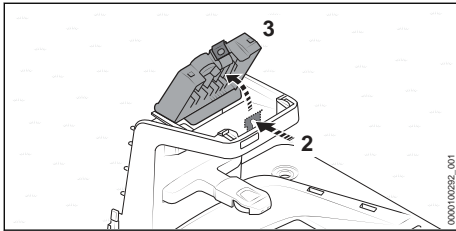
- The distance between the perimeter wire (1) and the guide wire (2) is at least $a = 2$ m.
- The distance between the guide wires is at least $a = 2$ m.
- The distance between the docking stations and the wire loop (4) is $b = \leq 35$ m.
- The width of the wire loop (4) is $c = 37$ cm (1x iMOW® Ruler).
- The distance between the external perimeter wires of the separated area is $d = \leq 10$ m.
- The maximum length of the longest guide wire (3) is $e = 80$ m.

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

5.3.3 Preparing the docking stations



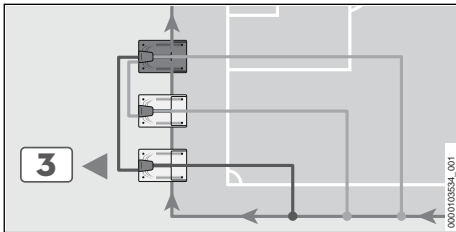
- ▶ Slightly bend the hood (1) toward the outside on both sides and remove it upward.



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

5.4 Installing Guide Wire

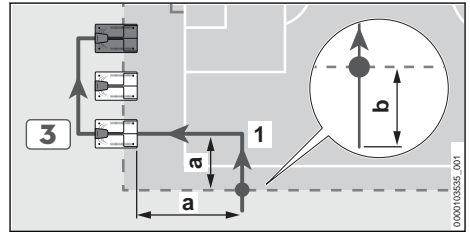
5.4.1 Installing the guide wires



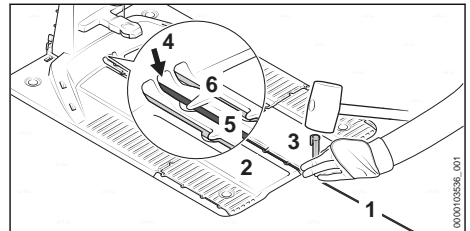
Always begin the installation of the guide wires at the docking station nearest to the corner of the mowing area. In this example, it is docking station (team 3).

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

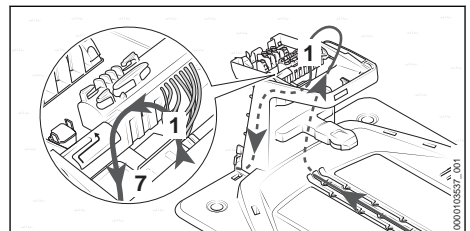
Installing the guide wire of docking station (team 3)



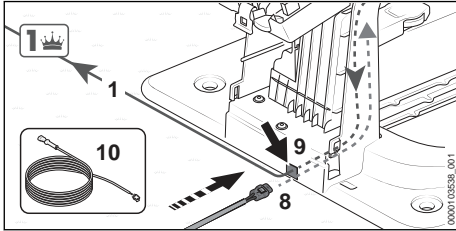
- ▶ Maintain a distance of at least $a = 2$ m to the edges of the mowing area.
- ▶ Leave a length of guide wire (1) of $b = 1$ m beyond the perimeter wire to be installed later at the edge of the mowing area.
- ▶ Route the guide wire (1) into the mowing area and then at a right angle to the docking station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



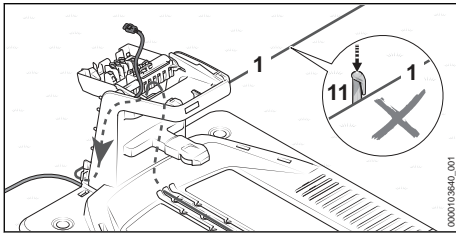
- ▶ Use a fixing pin (3) to attach the guide wire (1) directly to the base plate (2).
- ▶ Unwind enough wire from the coil of wire and cut the wire with a wire cutter. The length of the wire must be sufficient to be able to guide the guide wire through the docking station (team 3) and behind the docking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



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

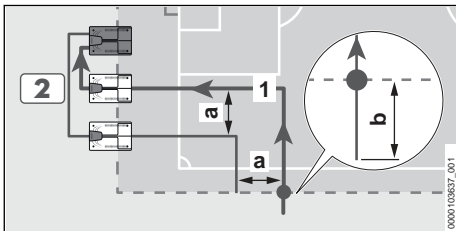


- ▶ Guide the guide wire (1) behind the docking station (team 3) to the master docking station (team 1).
- ▶ Insert the plug (8) into the opening (9) for the charging cable and feed the charging cable (10) through. Push the charging cable (10) upward inside the docking station.



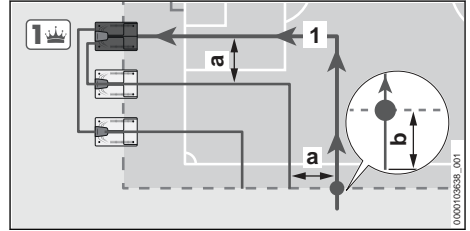
The guide wire (1) will be attached to the master docking station (team 1) with a fixing pin (11) at a later time.

Installing the guide wire of docking station (team 2)

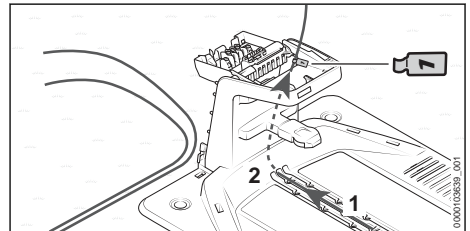


- ▶ Install the guide wire (1) for docking station (team 2) in the same way as for the guide wire for docking station (team 3). Maintain a minimum distance of $a = 2$ m to the already installed guide wire.
- ▶ Leave a length of guide wire (1) of $b = 1$ m beyond the perimeter wire to be installed later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

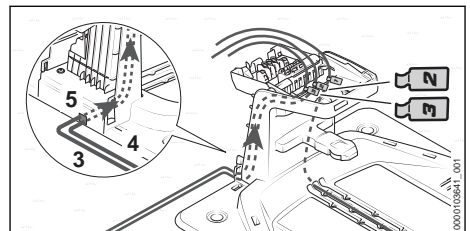
Installing the guide wire of the master docking station (team 1)



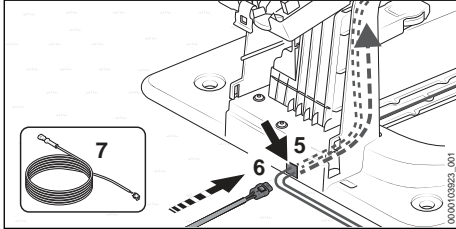
- ▶ Install a guide wire at a minimum distance of $a = 2$ m to the already installed guide wire to the master docking station (team 1).
- ▶ Leave a length of guide wire (1) of $b = 1$ m beyond the perimeter wire to be installed later at the edge of the mowing area.
- ▶ Use a fixing pin to attach the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



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



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



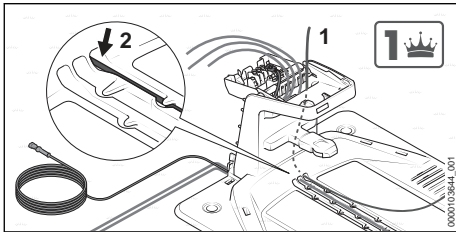
- ▶ Insert the plug (6) into the opening (5) and feed through the charging cable (7).
Push the charging cable (7) upward inside the docking station.

5.5 Installing the Perimeter Wire

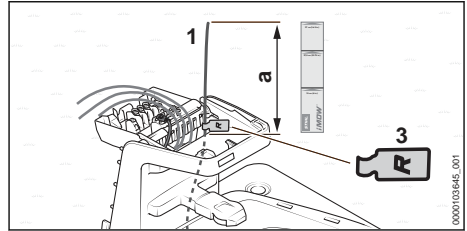
5.5.1 Installing the perimeter wire

Installing the perimeter wire to the guide wires

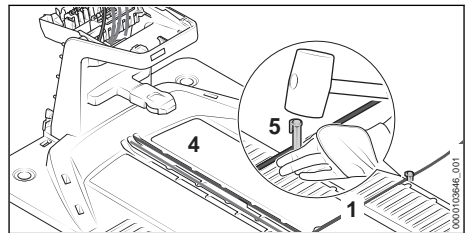
The master docking station (team 1) serves as the starting point for installing the perimeter wire. The perimeter wire is installed clockwise.



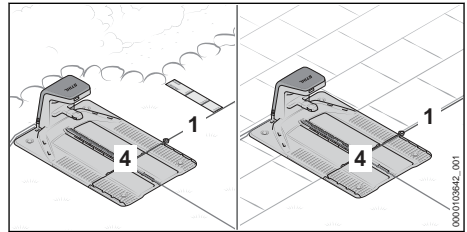
- ▶ Insert the beginning of the wire (1) into the right conduit (2) and feed it through.
Push the perimeter wire (1) upward inside the master docking station (team 1).



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



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

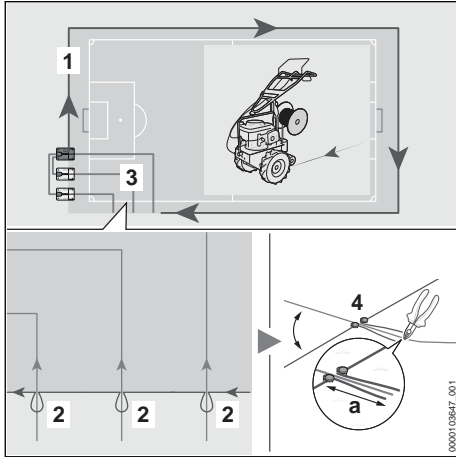


- ▶ Install the perimeter wire (1) so that the following conditions are met:
 - The perimeter wire (1) is fed from the base plate (4) to the side and installed along the navigable area with a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) from obstacles.
 - The perimeter wire away is fed from the base plate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

Installing the connection point for the guide wires

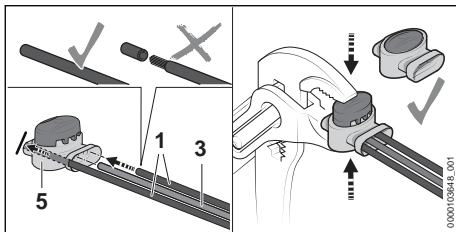
▲ NOTICE

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

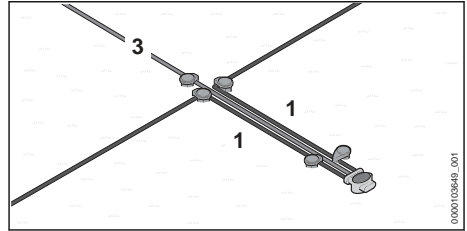


The connection points (2) for the guide wires (3) must be installed during the installation of the circumferential perimeter wire (1):

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



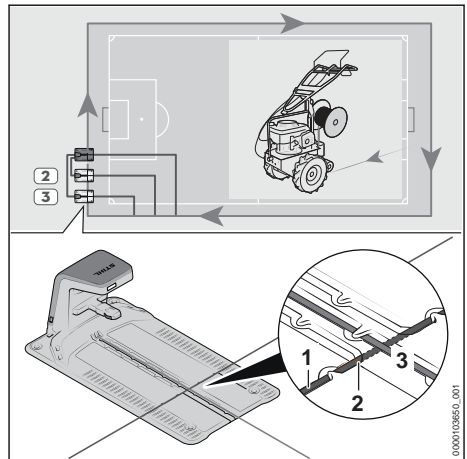
- Insert the ends of the perimeter wires (1) and the guide wire (3) into the wire connector (5) as far as they will go. Do not strip the wire ends.
- Press the wire connector (5) together up to the limit stop with a pair of pliers.



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

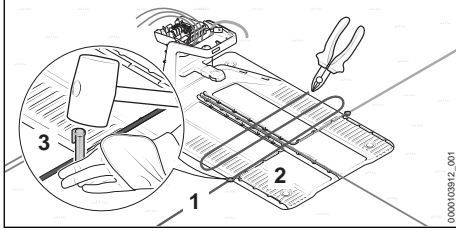
Installing the perimeter wire to the docking stations (team 3) and (team 2)

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

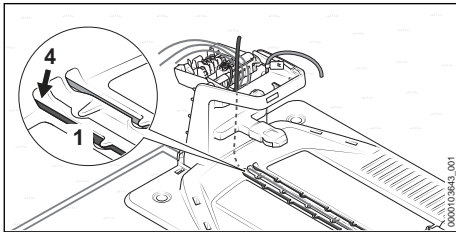


- If the perimeter wire (1) is installed through the docking station:
 - Insert the perimeter wire (1) into the side conduit (2) of the base plate of the docking station and feed it through.
 - Feed the perimeter wire (1) under the guide wire (3).
 - Install the perimeter wire (1) in the base plate so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

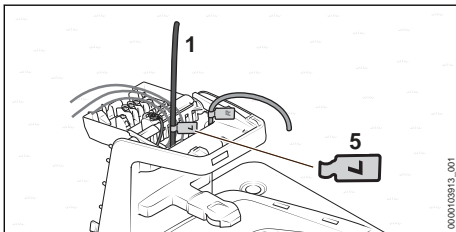
Installing the perimeter wire to the master docking station (team 1)



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



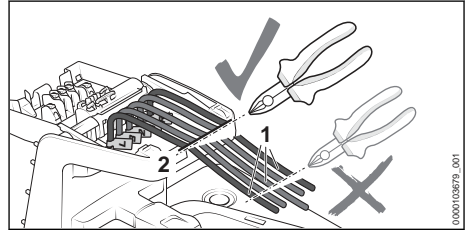
- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook.
- ▶ Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (4) and feed it through. Push the wire end (1) upward inside the docking station.



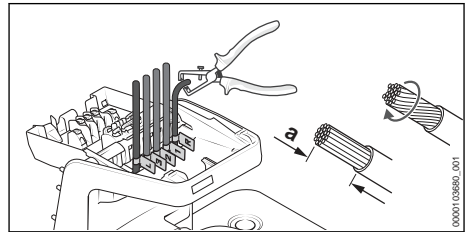
- ▶ Use a cable marker (5) to mark the wire end (1) near the housing.

5.6 Electrically connecting the docking station

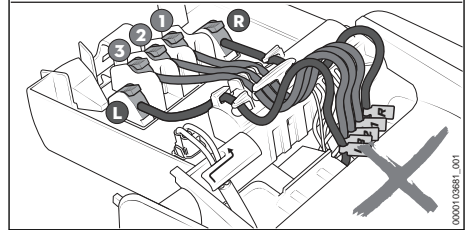
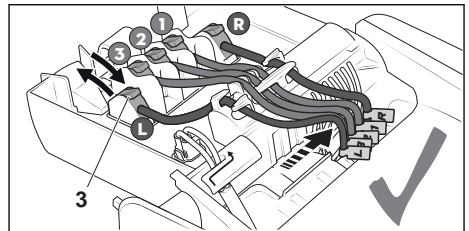
5.6.1 Connecting the perimeter wire and guide wire



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

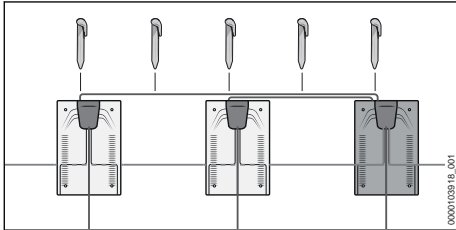


- ▶ Strip a = 10 mm of the wire ends.
- ▶ Twist wire strands so that no individual strands stick out.



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

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

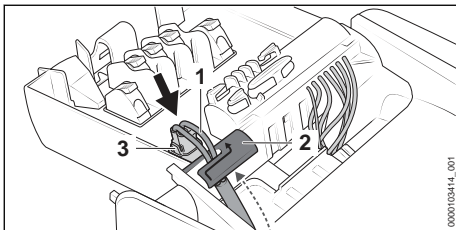


- ▶ Use fixing pins to secure the guide wires behind the docking stations.

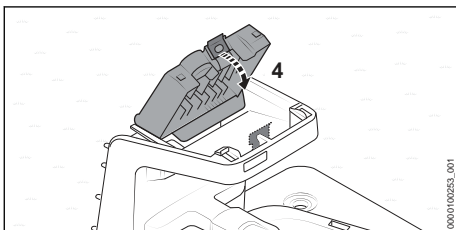
5.6.2 Connecting the charging cable.

NOTICE

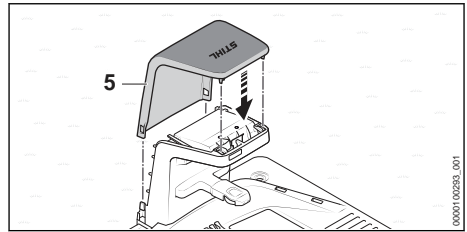
- In assembled condition, the plug connections of the charging cable are protected against contamination, e.g. dust and dirt. Contamination of the plug connections may result in breakdowns of the docking station.
 - ▶ Protect open plug connections against contamination.
 - ▶ Clean the contaminated plug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



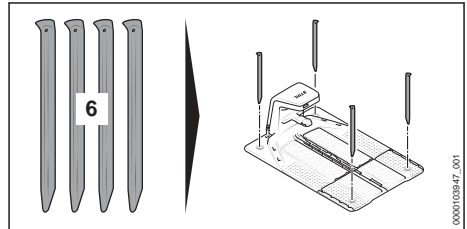
- ▶ Secure the charging cable (1) in the cable holder (2).
- ▶ Insert the plug (3).
The plug (3) audibly and noticeably engages on both sides.



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



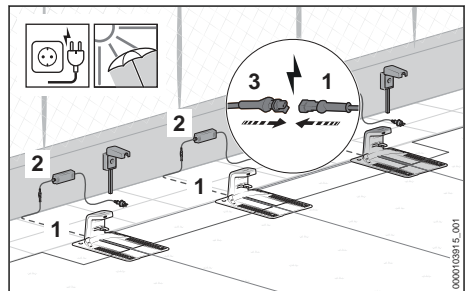
- ▶ Put on the hood (5).
The hood (5) engages with an audible click.



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

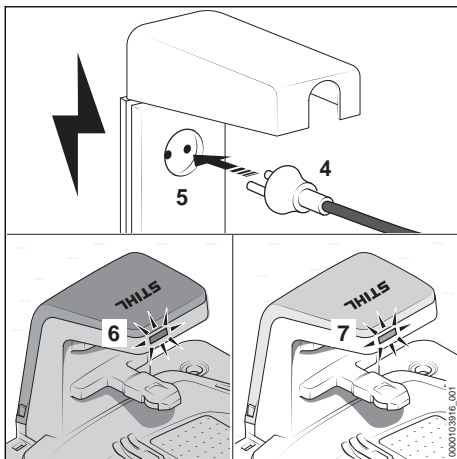
Connect charging cables for all other docking stations as described in this section.

5.6.3 Installing the charging cable and connecting the power supply



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

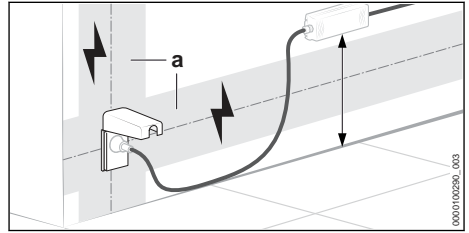
- ▶ Choose the power supply (2) location so that the following conditions are met:
 - The power supply (2) and the connecting cable are outside of the mowing area.
 - A suitable wall socket is within reach of the power supply (2).
 - The power supply (2) rests on a flat and not permanently wet surface.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



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

5.6.4 Mounting the power supply on a wall

The power supply can be mounted on a wall.



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

5.7 Setting up the team

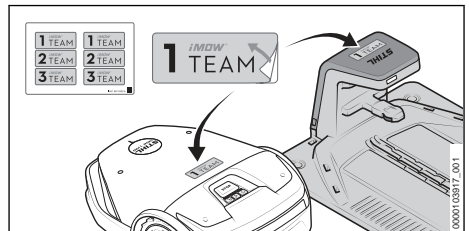
5.7.1 Preparing the team

Resetting the robotic mowers

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

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

Marking the robotic mowers and docking stations as a team

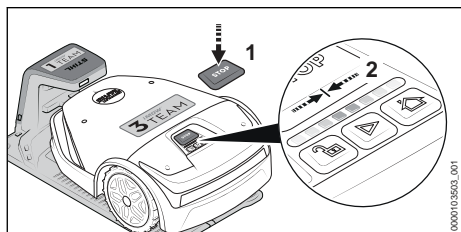


- ▶ Use the supplied stickers to mark the robotic mowers and corresponding docking stations.
Sequence from right to left:
 - Master docking station (team 1)
 - Docking station (team 2)

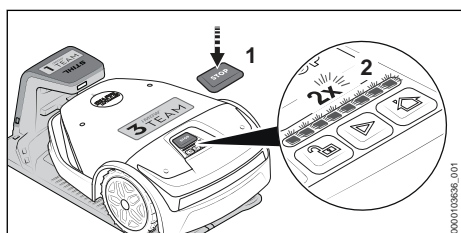
– Docking station (team 3)

Activating the device lock

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



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



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

Deactivating PIN protection

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

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

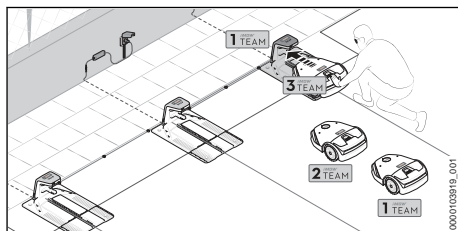
5.7.2 Setting up the team function

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

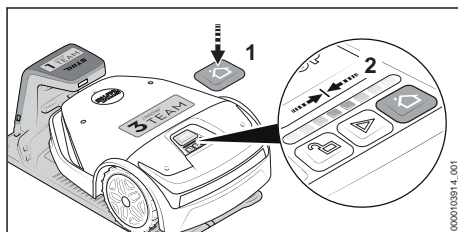
- Team 3
- Team 2
- Team 1

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

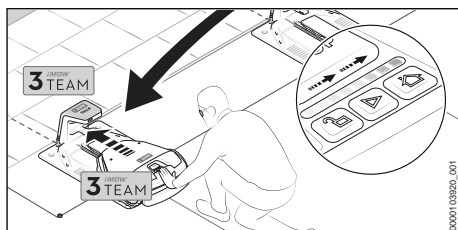
Setting up team 3



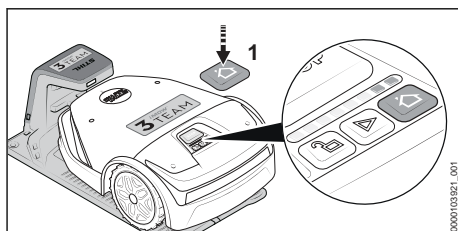
- ▶ Push the robotic mower (team 3) into the master docking station (team 1) as far as it will go.



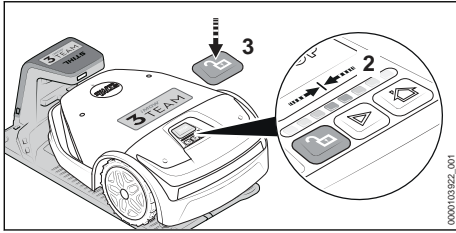
- ▶ Press and hold HOME (1) until the light strip (2) completely lights up yellow.
The team configuration is active, and the light strip (2) lights up yellow from left to right.



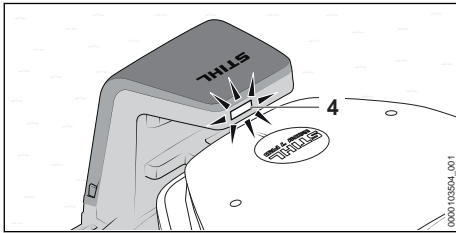
- ▶ Remove the robotic mower (team 3) from the master docking station and push it into the target station (team 3) as far as it will go.



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



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



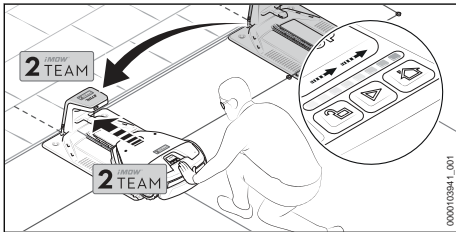
- ▶ Press the displayed key combination. The LED (4) on the docking station (team 3) flashes white.

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

Setting up team 2

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

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



- ▶ Remove the robotic mower (team 2) from the master docking station and push it into the target station (team 2) as far as it will go.
- ▶ Press HOME. The target station is confirmed.
- ▶ Press and hold LOCK until the light strip completely lights up white

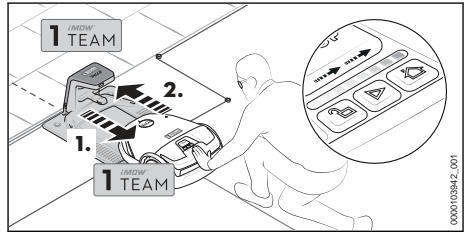
The device lock of the robotic mower is deactivated.

- ▶ Press the displayed key combination. The LED on the docking station (team 2) flashes white.

Setting up team 1

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

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



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

Completing the team set-up

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

The most important settings for the team function are:

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

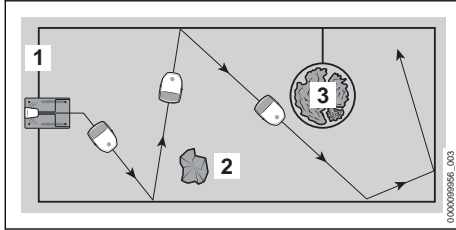
The PIN protection on the robotic mower must be deactivated in order to define the starting distance.

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

6 Using the robotic mower as a stand-alone device

6.1 Description of Operation

6.1.1 Functional description



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

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

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

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

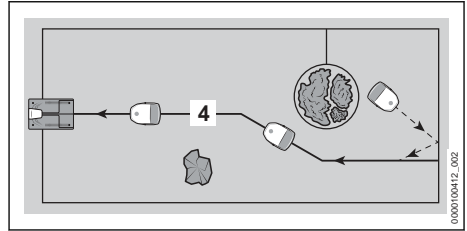
Areas (3) the robot mower must not navigate and obstacles it must not come into contact with must be blocked off from the remaining mowing area with the help of the perimeter wire (1).

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

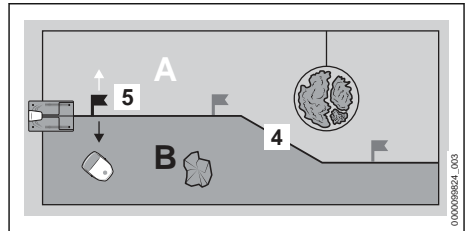
In mowing operation, the robotic mower leaves the docking station by itself and mows the lawn.

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

6 Using the robotic mower as a stand-alone device

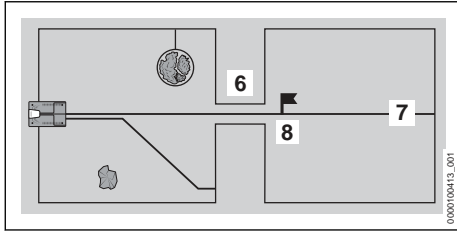


If the battery's state of charge is low, the robotic mower will search for the nearest guide wire (4) during the mowing operation. If a guide wire (4) is recognized, the robotic mower will return to the docking station by itself. The docking station recharges the battery. At least one guide wire (4)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



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

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



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

6.2 Preparing the Mowing Area and Robot Mower for Operation

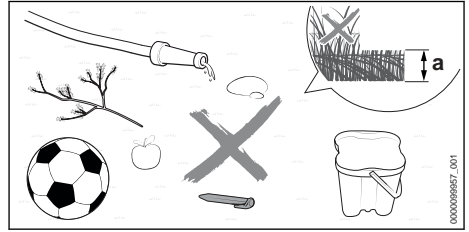
6.2.1 Planning and preparing mowing areas

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

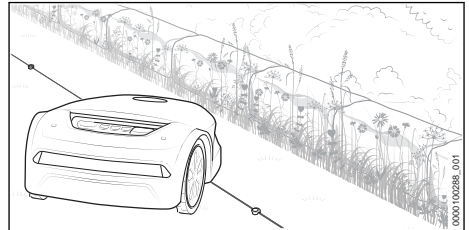
Planning mowing surfaces

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

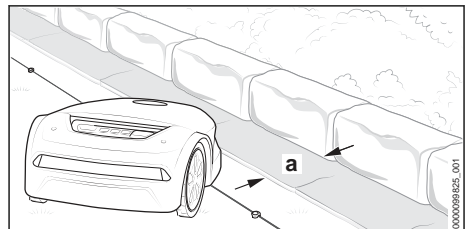
Preparing mowing areas



- ▶ Remove any objects lying around.
- ▶ Remove metals, magnetic materials and materials that conduct electricity as well as old perimeter wires.
- ▶ Mow lawns with a lawn mower to the cutting height that will later be set for the operation of the robot mower. The default setting for the cutting height on the robot mower is $a = 6$ cm.
- ▶ Level out holes and rough, uneven patches.
- ▶ Where ground is hard and dry, slightly moisten the mowing area to make driving the anchoring stakes easier.














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



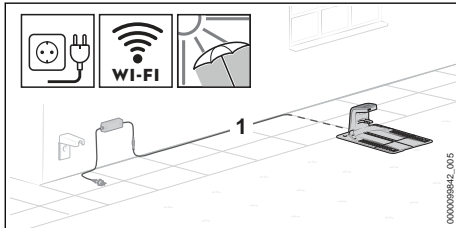
- ▶ If you want to mow without leaving an edge along inaccessible areas: Install edging stones or flagstones with a minimum width of $a = 24$ cm along these areas.

6.2.2 Preparing the robotic mower for operation

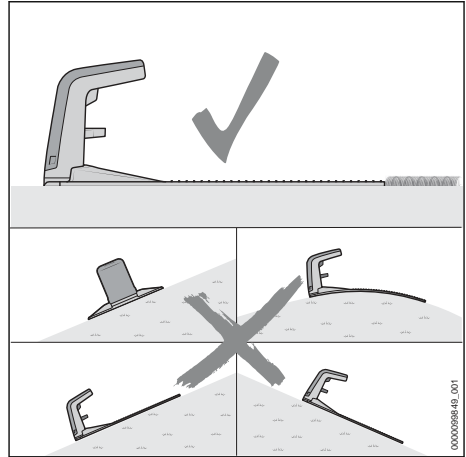
- ▶ Remove the packaging material and transport locks.
- ▶ Ensure that the following components are in a safe condition:
 - Robotic mower,  4.6.1
 - Mowing unit,  4.6.2
 - Battery,  4.6.3
 - Docking station and power supply,  4.6.4
- ▶ Positioning the docking station,  6.3
- ▶ Installing the perimeter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

6.3 Positioning the docking station

6.3.1 General requirements



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



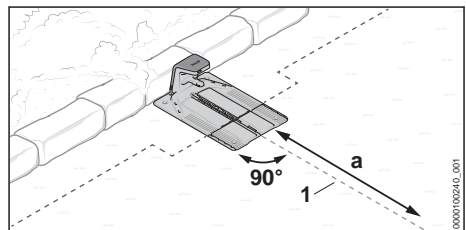
- ▶ Align the docking station so that the following conditions have been met:
 - The docking station has been positioned on a level surface.
 - The opening of the docking station is facing forward toward the mowing area.
 - The docking station has been aligned horizontally and is not tilted to the side,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

6.3.2 Positioning the docking station

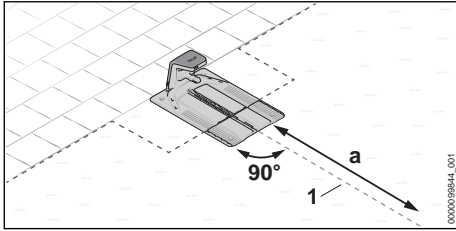
The correct position of the docking station depends on the planned location and its surroundings.

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

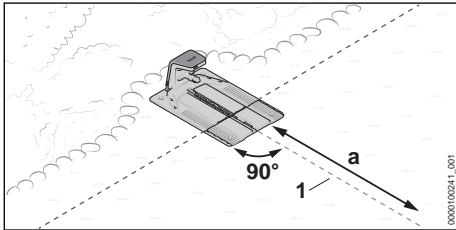
Positioning the docking station within the mowing area



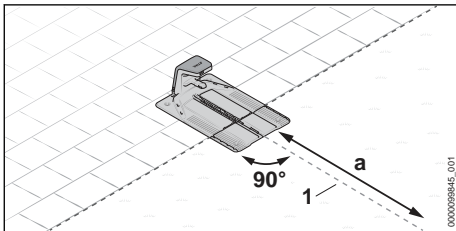
The docking station is at the edge of the mowing area by a wall and the guide wire (1) can be routed for $a = 2\text{ m}$ in a straight line from the docking station to the mowing area.



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



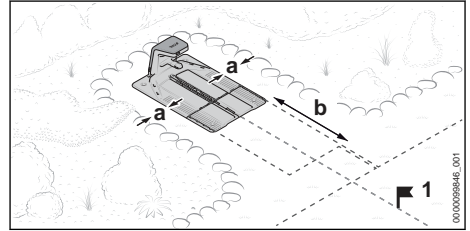
The docking station is partially in a bed and partially on the mowing area and the guide wire (1) can be routed for $a = 2$ m in a straight line from the docking station to the mowing area.



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

- ▶ Prepare the docking station, [6.3.3](#).
- ▶ Setting up the docking station in a mowing area, [6.3.4](#).

Setting up the docking station outside the mowing area



The docking station is outside the mowing area.

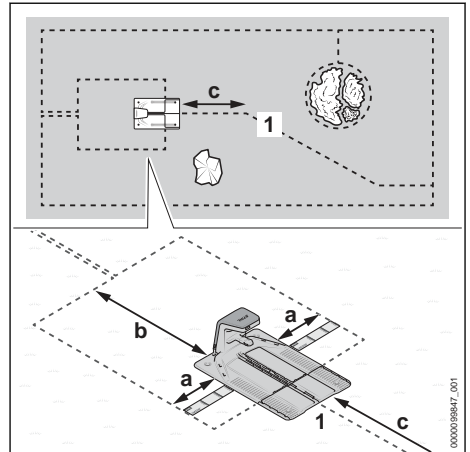
The minimum lateral distance toward adjacent areas must be at least $a = 15$ cm.

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

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

- ▶ Prepare the docking station, [6.3.3](#).
- ▶ Setting up the docking station outside the mowing area, [6.3.5](#).

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



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

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

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

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

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

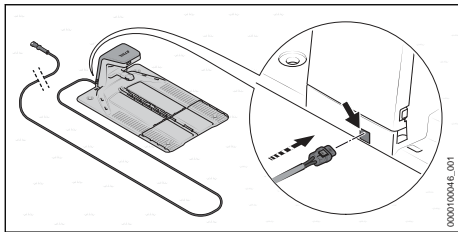
- ▶ Prepare the docking station, [6.3.3](#).
- ▶ Set up the docking station in the center of the mowing area, [6.3.6](#).

6.3.3 Preparing the docking station

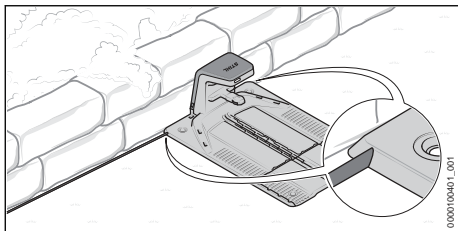
Connecting the charging cable.

NOTICE

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

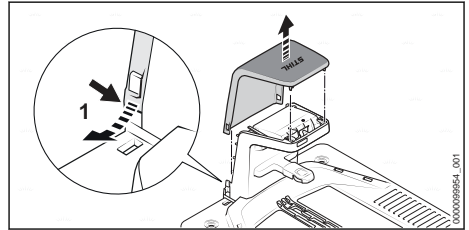


Normally the charging cable is connected from the rear.

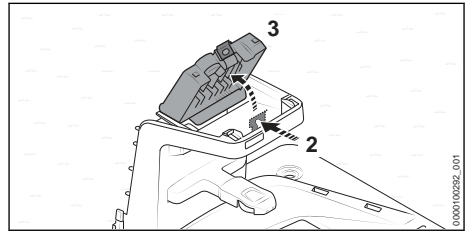


6 Using the robotic mower as a stand-alone device

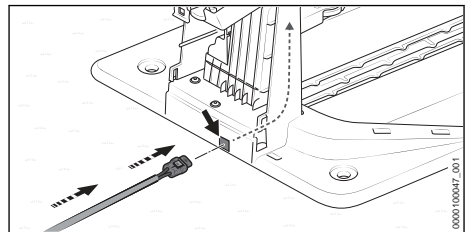
If the docking station has been positioned directly against a wall, it is also possible to install the charging cable under the base plate. The charging cable can be routed out of the base plate to the left or right.



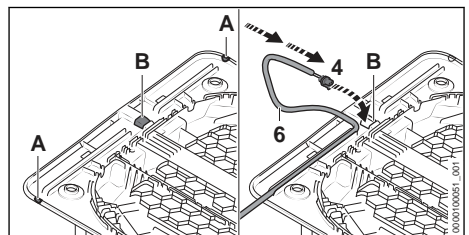
- ▶ Slightly bend the hood (1) toward the outside on both sides and remove it upward.



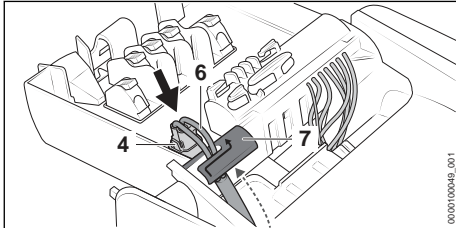
- ▶ Press the retaining latch (2) and open the cover (3).



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

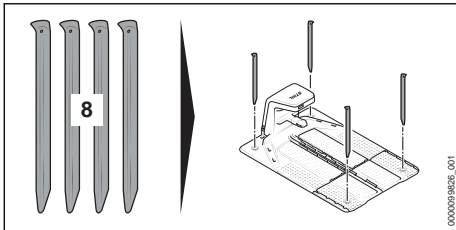


- ▶ If the docking station has been positioned directly against a wall or you want to route the charging cable underneath the base plate toward the side:
 - ▶ Open the edge and deburr it on the desired side of the base plate at position (A).
 - ▶ Cut out and deburr an opening in the center of the base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



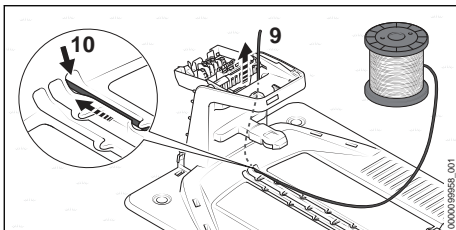
- ▶ Secure the charging cable (6) in the cable holder (7).
- ▶ Insert the plug (4). The plug (4) audibly and noticeably engages on both sides.

Securing the docking station

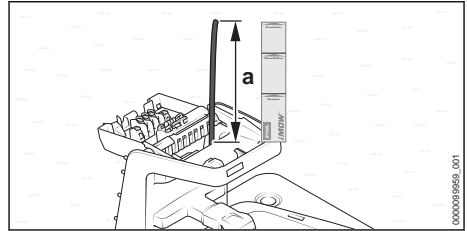


- ▶ Secure the docking station on the ground with four ground pegs (8).

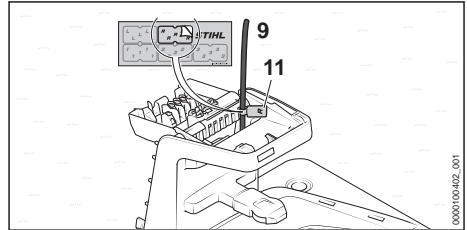
Feeding the perimeter wire



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

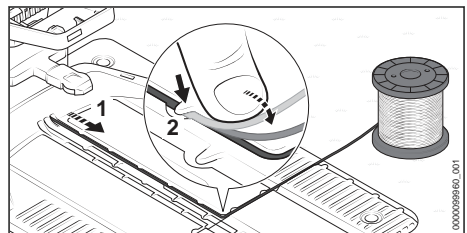


- ▶ Feed the perimeter wire through until it protrudes upward for a = 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).

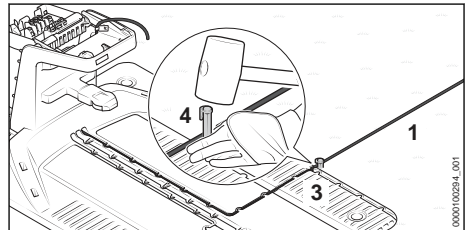


- ▶ Using the appropriate cable marker (11), mark the beginning of the wire (9) near the housing. Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.

6.3.4 Positioning the docking station within the mowing area

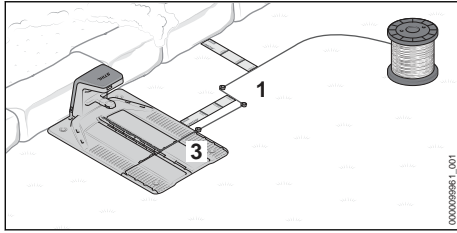


- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).



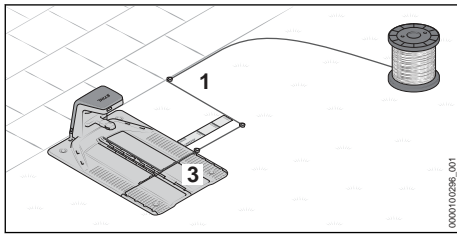
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).

If the docking station is against a wall:



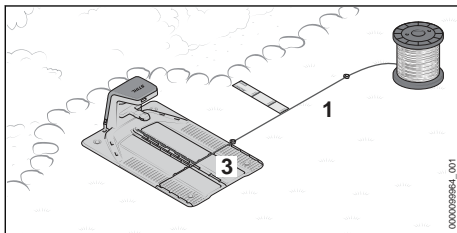
- ▶ Route the perimeter wire (1) 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- ▶ Route the perimeter wire (1) in parallel to the base plate (3) toward the edge of the mowing area and maintain a distance from the wall of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).
- ▶ Route the perimeter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

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



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

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

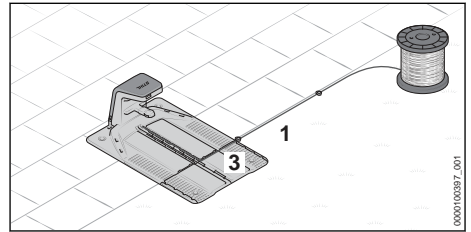


- ▶ Route the perimeter wire (1) away from the base plate (3) toward the side and maintain a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) in parallel to the bed.

6 Using the robotic mower as a stand-alone device

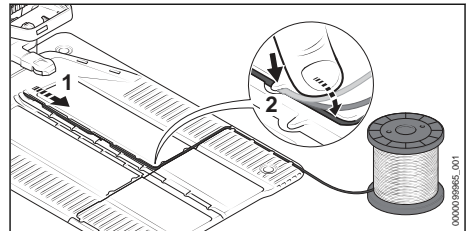
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 6.4.

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

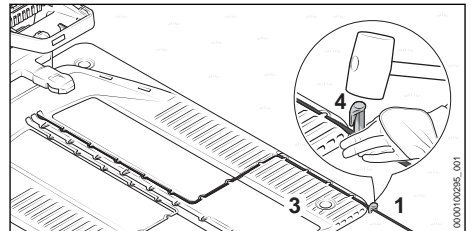


- ▶ Route the perimeter wire (1) away from the base plate (3) toward the side and along the navigable area.
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise around the mowing area, 6.4.

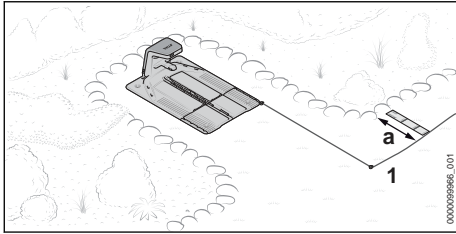
6.3.5 Setting up the docking station outside the mowing area



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate (3) so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (2).

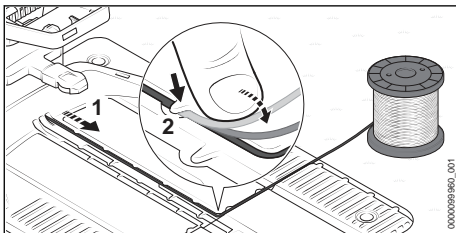


- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).

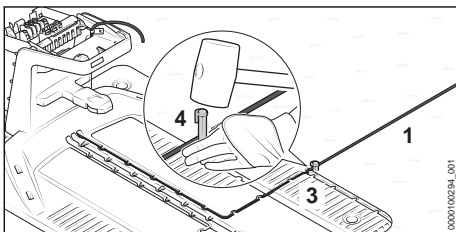


- ▶ Route the perimeter wire (1) toward the front to the mowing area.
The correct distance to the edge of the mowing area depends on whether the edge of the mowing area is navigable, or a distance of $a = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) needs to be maintained.
- ▶ Route the perimeter wire (1) clockwise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

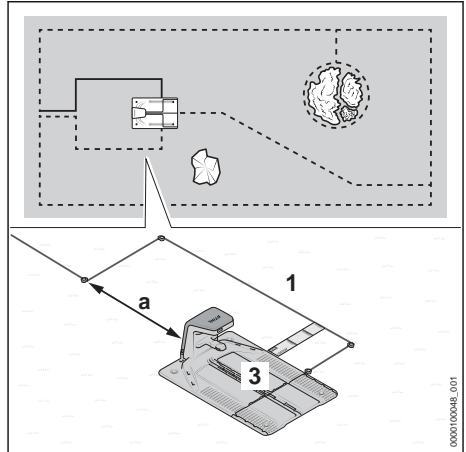
6.3.6 Setting up the docking station in the center of the mowing area



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



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

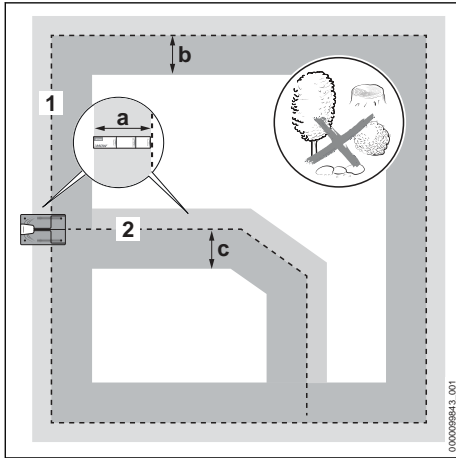


- ▶ Route the perimeter wire (1) at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) away from the base plate (3) toward the side.
- ▶ Route the perimeter wire (1) at least $a = 2$ m behind the base plate (3).
- ▶ Route the perimeter wire (1) in the center behind the docking station toward the edge of the mowing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

6.4 Installing the Perimeter Wire

6.4.1 General requirements

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



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

Perimeter wire (1)

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

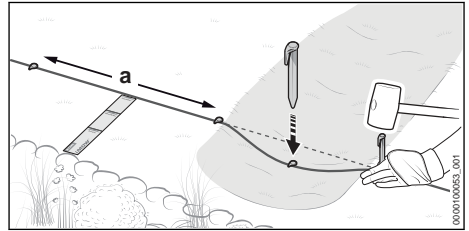
Guide wire (2)

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

Installing the Perimeter Wire

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

Attaching perimeter wire and guide wire



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

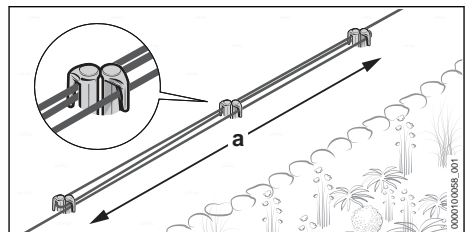
Installing Wire Reserves

Wire reserves make it easier to correct installed wire and give some leeway for future adaptations.

Examples:

- A bed is extended and blocked off.
- Bushes and shrubbery grow and the perimeter wire must be installed around the plants in a larger arc.
- The perimeter wire was cut too short at the docking station and cannot be connected.

One or several wire reserves can be planned and installed.

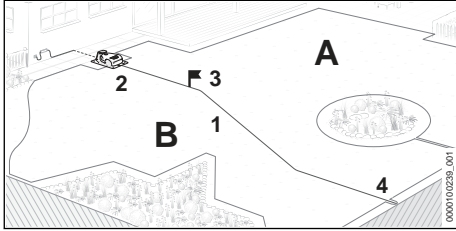


- ▶ Route $a = 1$ m of perimeter wire in parallel and closely together around 2 fixing pins without the perimeter wires crossing over each other.
- ▶ Secure the wire reserve at the center using two additional fixing pins.

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

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

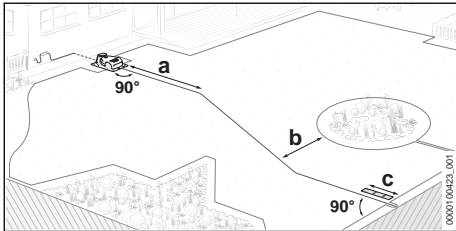
wire. At least one guide wire must be installed; three guide wires may be installed.



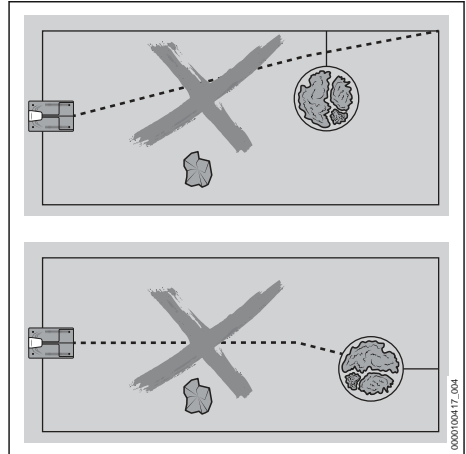
A guide wire (1) fulfills the following functions:

- Orientation for returning to the docking station (2)
- Moving toward a starting point (3)
- Splits the mowing area into zones (A and B)

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



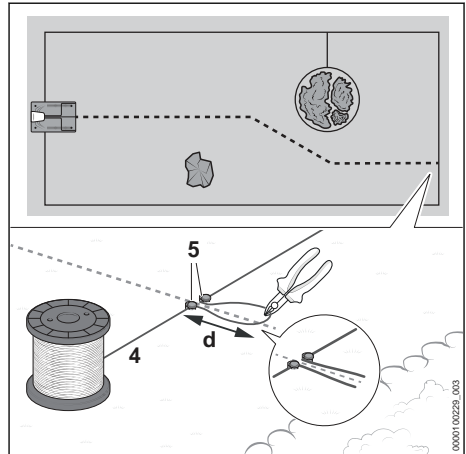
- ▶ Plan the guide wire so that the following conditions are met:
 - Route the guide wire for a length of $a = 2\text{ m}$ in a straight line from the docking station to the mowing area.
 - The minimum distance between the guide wire and the circumferential perimeter wire is $b = 27.5\text{ cm}$
 - Route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



- The guide wire must not cross over a blocked-off area connection.
- The guide wire must not be connected to the perimeter wire in a corner.
- The guide wire must not be connected to the perimeter wire of a blocked-off area.
- The guide wire must not cross over a perimeter wire.


Exception: When installing a corridor, the guide wire must cross the perimeter wire.

- The guide wire must not be kinked or under tension, and it must not cross over itself.



The connection point for the guide wire must be installed during the installation of the circumferential perimeter wire (4).

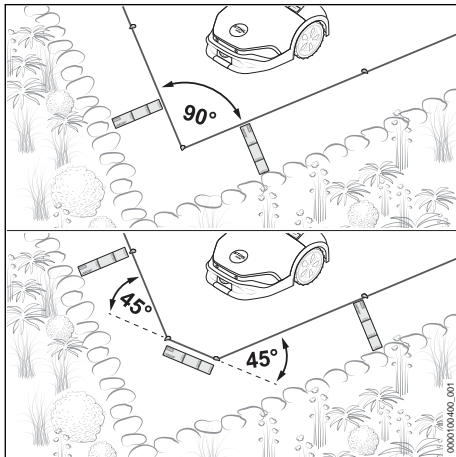
- ▶ Secure the perimeter wire (4) at the intended areas using a fixing pin (5).

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

6.4.3 Corners

Corners with a 90° angle

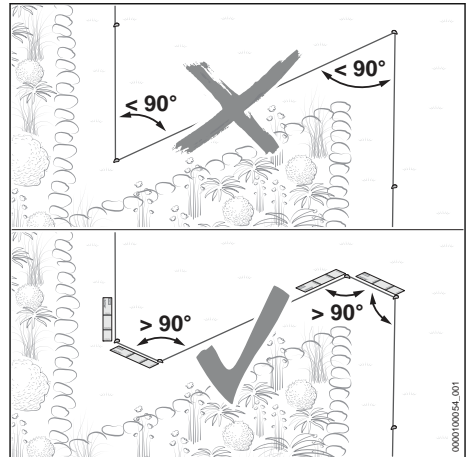
Corners with a 90° angle can be split into two corners with a 45° angle. Consequently, the robot mower changes its direction more smoothly and with less jerking in this area.



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

Tapered corners with an angle $< 90^\circ$

Divide tapered corners with an angle $< 90^\circ$ into two corners. As a result, the robot mower changes its direction more smoothly and with less jerking in this area.



- ▶ Make sure that tapered corners are not at an angle less than 90° .
- ▶ If the angle is less than 90° : Split the angle.
 - ▶ Design one corner with an angle greater than 90° . Then route the perimeter wire in a straight line for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).
 - ▶ Then design a corner with an angle greater than 90° . Subsequently route the perimeter wire in a straight line for at least 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).

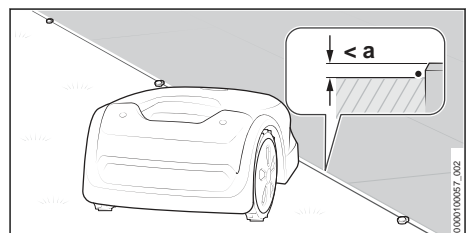
6.4.4 Navigable area

The robot mower is able to navigate areas directly adjacent to the mowing area if the difference in height between the navigable area and the mowing area is no more than 1.5 cm. The ground must be solid and there must not be any obstacles.

Examples:

- Patio
- Paved path
- Edging stones or flagstones

Edgeless mowing is enabled by maintaining a short distance between the perimeter wire and the navigable area.



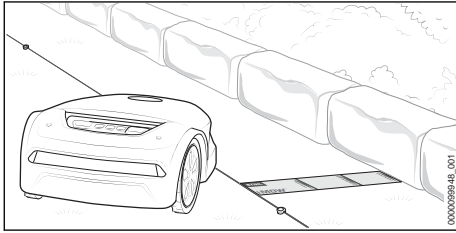
- ▶ Route the perimeter wire parallel to and without any distance from the navigable area. The maximum difference in height between the navigable area and the mowing area is $a = 1.5 \text{ cm}$

6.4.5 Unnavigable area

An area is unnavigable if obstacles close to the ground protrude into the mowing area, the ground is not solid or is very uneven and if the difference in height between the mowing area and the adjacent area is more than 1.5 cm.

Examples:

- Wall or fence
- Hedge or shrubbery with branches that grow close to the ground
- Stone garden or gravel path
- Heavily rooted or uneven ground



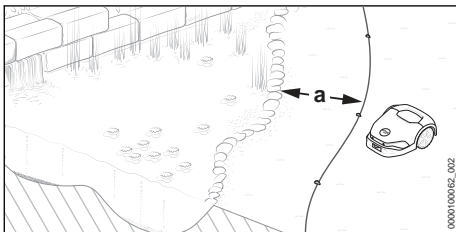
- ▶ Route 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) of perimeter wire parallel to the unnavigable area.
- ▶ If the unnavigable area is within the mowing area: Block off the unnavigable area with a restricted area.

6.4.6 Water areas

An increased wire distance must be maintained to water areas if the water area has not been blocked off from the mowing area by a fixed obstacle with a minimum height of 10 cm.

Examples:

- Garden pond
- Pool
- Stream or watercourse



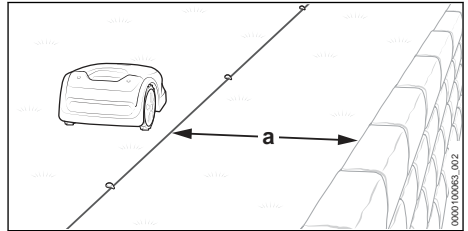
- ▶ Route the perimeter wire at a distance of $a = 1 \text{ m}$ in parallel to the bank area.
- ▶ If the water area is within the mowing area: Block off the water area with a restricted area.

6.4.7 Drop-off edge

Keep an increased wire distance to drop-off edges if the drop-off edge has not been blocked from the mowing area by a fixed obstacle with a minimum height of 10 cm.

Examples:

- Stairs
- Retaining wall
- Tiered slope



- ▶ Route the perimeter wire at a distance of $a = 1 \text{ m}$ parallel to the drop-off edge.

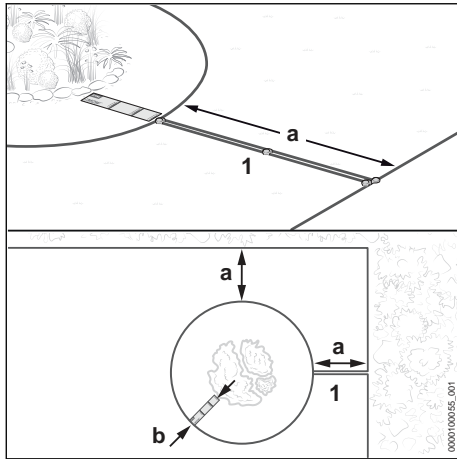
6.4.8 Restricted area

Areas within the mowing area that must not or cannot be navigated by the robot mower must be blocked by a restricted area.

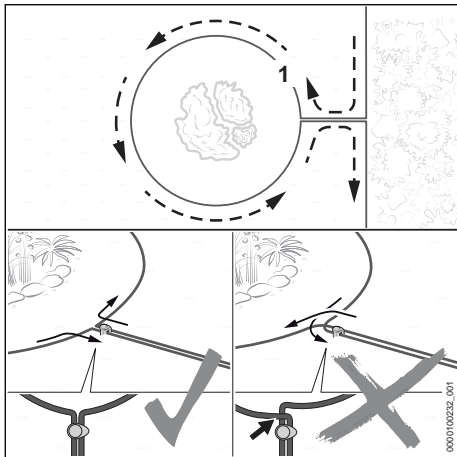
Examples:

- Bed without a fixed border with a minimum height of 10 cm
- Garden pond or pool without a fixed border with a minimum height of 10 cm
- Obstacles that the device must not come into contact with:
- Obstacles that are not strong enough
- Obstacles below a height of 10 cm

To ensure a robust mowing operation, restricted areas must not have any inwardly curved shapes.



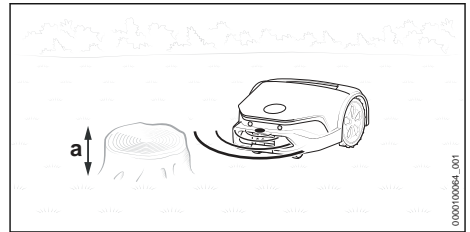
- ▶ Route the perimeter wire (1) away from the edge toward the restricted area. Make sure that the following dimensions are maintained for the restricted area:
 - Minimum distance to other perimeter wires $a = 55$ cm
 - Wire distance $b = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) (for water areas and drop-off edges, $b = 1$ m)
 - Minimum diameter of the restricted area: 74 cm (length: 2x iMOW® Ruler)



- ▶ Route the perimeter wire (1) around the area to be blocked off.
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel and close together back to the edge without the perimeter wires crossing each other.

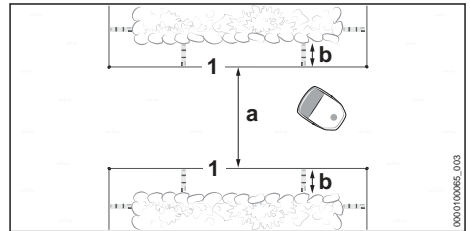
6.4.9 Fixed obstacle

A fixed obstacle within the mowing area does not have to be blocked off by a restricted area if the obstacle is at least 10 cm high. The obstacle is identified by the ultrasound sensors and the bump sensor.



- ▶ A fixed obstacle with a minimum height of $a = 10$ cm does not need to be blocked off.

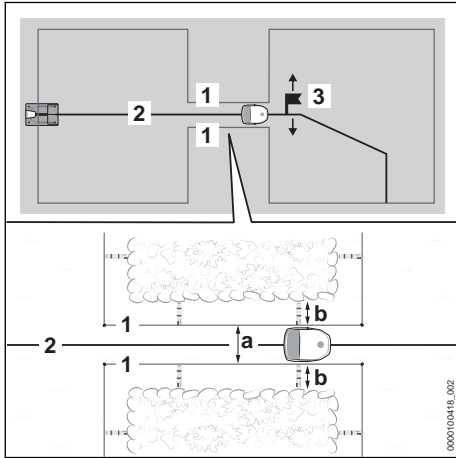
6.4.10 Confined section



The robot mower navigates all confined areas, provided that a minimum width (a) is maintained between the perimeter wires (1).


- ▶ Route the perimeter wire (1) as illustrated and make sure that the following dimensions have been maintained:
 - Minimum distance between the perimeter wires (1) in the confined section: $a = 2$ m
 - If the confined section is restricted by side obstacles: Include an additional distance of $b = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- ▶ If the minimum distance $a = 2$ m between the perimeter wires (1) cannot be maintained: Route a guide wire through the middle of the confined section.

Confined section with guide wire



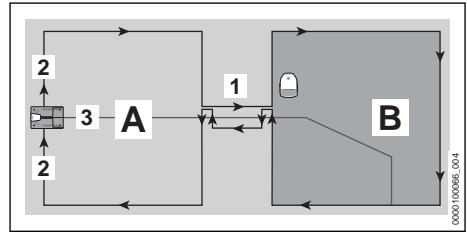
A guide wire (2) directs the robot mower through the confined area, provided that a minimum width (a) is maintained between the perimeter wires (1).

On completing commissioning, it is mandatory to place a starting point (3) behind the confined section and the starting point's approach frequency. Otherwise, the robotic mower will not find its way through the confined section. Starting points can be set using the MY iMOW® app.

- ▶ Route the perimeter wire (1) as illustrated and make sure that the following dimensions have been maintained:
 - Minimum distance between the perimeter wires (1) in the confined section: $a = 55$ cm
 - If the confined section is restricted by side obstacles: Include an additional distance of $b = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler)
- ▶ Route the guide wire (2) in the middle of the confined section.
- ▶ If the side distance $b = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) is not possible: Install a corridor to be able to guide the robot mower to another mowing area  6.4.11 or block off the confined section from the mowing area.

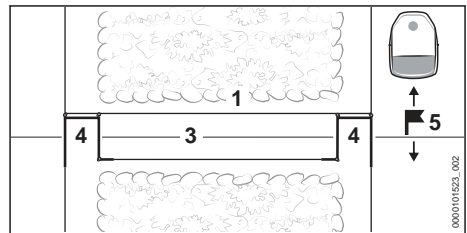
6.4.11 Corridor

Functional description



Use a corridor (1) to overcome confined sections in a precise way or to define passageways. The corridor divides the mowing area into a main mowing area (A) and another mowing area (B).

The perimeter wire (2) is routed without interruptions. It forms a corridor at the transition from the main mowing area (A) to the other mowing area (B).



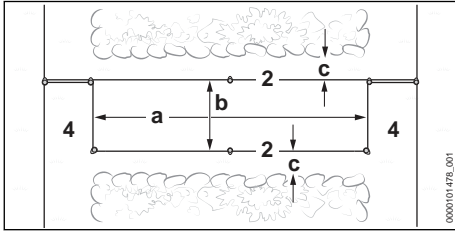
Wire loops (4) indicate to the robotic motor when a corridor starts or ends.

A guide wire (3) must be installed in the middle of the corridor.

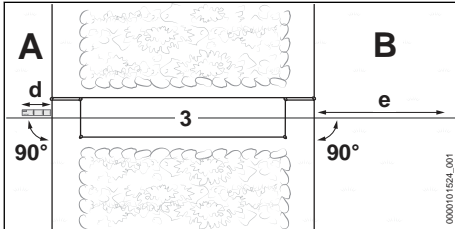
A corridor must be followed by a starting point (5) within the mowing area (B). Otherwise, the robotic mower will not find its way from the main mowing area (A) through the corridor to the other mowing area (B). Starting points and their approach frequency can be set using the MY iMOW® app.

There is no mowing within a corridor.

General requirements

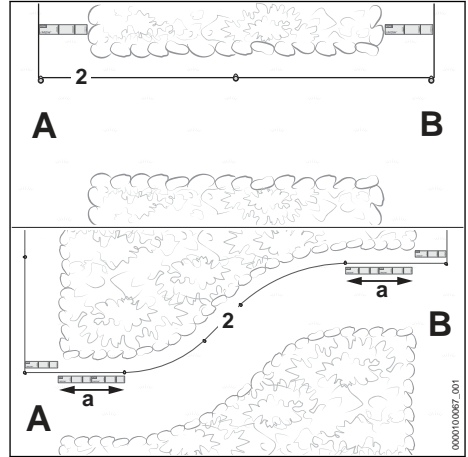


- ▶ Make sure that the following conditions are fulfilled:
 - The minimum distance between the wire loops (4) must be at least $a = 74$ cm (length: 2x iMOW® Ruler).
 - The distance between the perimeter wires (2) must be at least $b = 55$ cm.
 - The distance to side obstacles must be at least $c = 15$ cm.

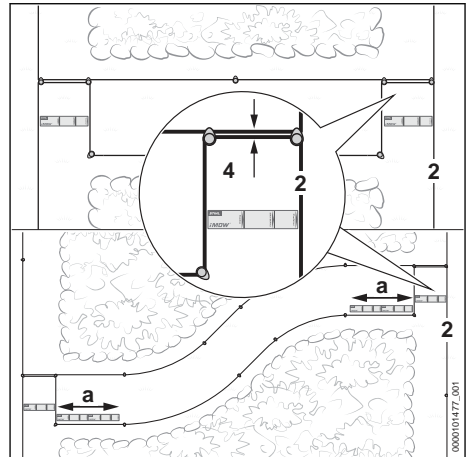


- ▶ Make sure that the following conditions are fulfilled:
 - The guide wire (3) can be routed before the corridor for a length of at least $d = 37$ cm (length: 1x iMOW® ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the corridor.
 - The guide wire (3) can be routed after the corridor for a length of at least $e = 2$ m in a straight line and at a right angle (90°) from the corridor into the mowing area (B).
- ▶ If the distances and lengths cannot be completed with, the mowing area (B) must be separated from the main mowing area (A) and a side area must be installed.

Installing a corridor

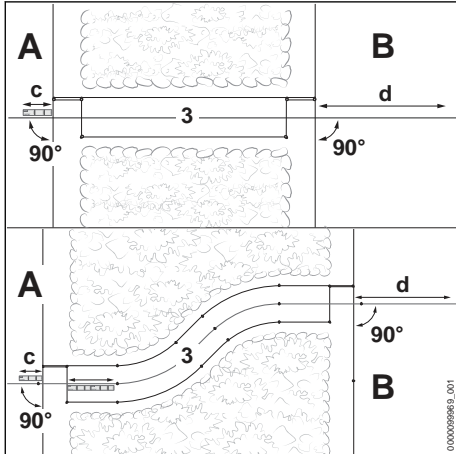


- ▶ Guide the perimeter wire (2), as illustrated, from the main mowing area (A) to the mowing area (B).
- ▶ If the corridor is to be installed in an arc: Route the perimeter wire (2) for a length of $a = 74$ cm (length: 2x iMOW® ruler) at the start and end of the corridor and at a right angle (90°) to the mowing area.
- ▶ Route the perimeter wire (2) clockwise around the mowing area (B) and back to the corridor.



- ▶ Route the perimeter wire (2) parallel and closely together for 37 cm (length: 1x iMOW® ruler) without the perimeter wires crossing over each other.
- ▶ Route the perimeter wire (2) parallel at a distance of at least 55 cm toward the main mowing area (A).

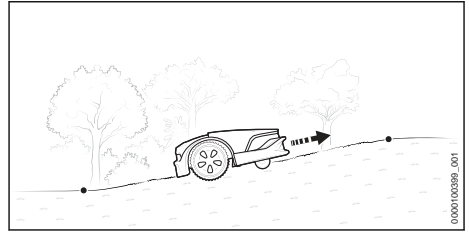
- ▶ Route the perimeter wire (2) parallel and closely together for 37 cm (length: 1x iMOW® ruler) to the main mowing area (A) without the perimeter wires crossing over each other.
- ▶ If the corridor is to be installed in an arc: Route the perimeter wire (2) for a length of $a = 74$ cm (length: 2x iMOW® ruler) at the start and end of the corridor and at a right angle (90°) to the mowing area.
- ▶ Complete the routing of the wire on the main mowing area (A).



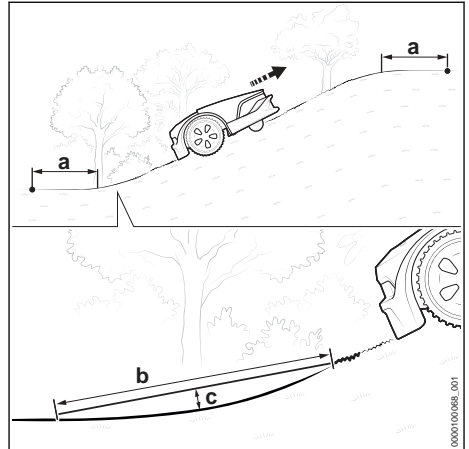
- ▶ Route the guide wire (3) on the main mowing area (A) for a length of at least $c = 37$ cm (length: 1x iMOW® ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the corridor.
- ▶ Route the guide wire in the center of the corridor.
- ▶ Route the guide wire (3) after the corridor for a length of at least $d = 2$ m in a straight line and at a right angle (90°) into the mowing area (B).

6.4.12 Inclines/slopes

The robot mower can navigate and mow inclines up to 45%. With the Upgrade Kit 10, iMOW® traction wheels gradients of up to 55 % can be driven and mowed. The Upgrade Kit 10 is available as a special accessory.



- ▶ If there is an incline/slope up to 27% within the mowing area: Install perimeter wire normally.

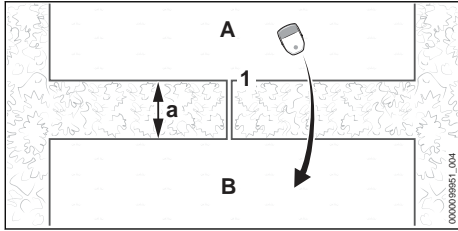


- ▶ If there is an incline/slope of more than 27% within the mowing area: Install the perimeter wire with a minimum distance $a = 1.20$ m before and after the incline/slope.
- ▶ So that the robot mower can navigate the transition between level ground and the incline/slope, the radius of the transition must be such that for $b = 1$ m the distance to the ground $c = 10$ cm must not be exceeded.

6.4.13 Side Area

The robot mower cannot reach an adjacent area by itself. The customer must place the robot mower in the adjacent area.

A guide wire must not be installed in an adjacent area.



- ▶ Route the perimeter wire (1) from the main area (A) to the side area (B). Minimum distance to the perimeter wires $a = 74$ cm (length: 2x iMOW® Ruler)
- ▶ Make sure that the length of the perimeter wire (1) does not exceed 850 m.
- ▶ Route the perimeter wires (1) in parallel and close to each other back to the mowing area (A) without the perimeter wires crossing.

6.4.14 Small Mowing Area

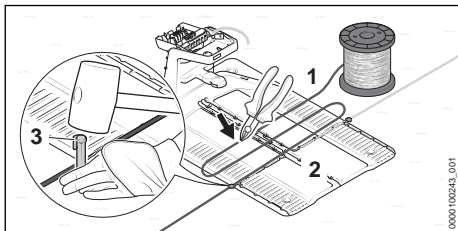
The STIHL AKM 100 small area module must be used for a small mowing area where less than 20 m of perimeter wire is required.

The STIHL AKM 100 stabilizes the wire signal and is incorporated into the perimeter wire by means of wire connectors.

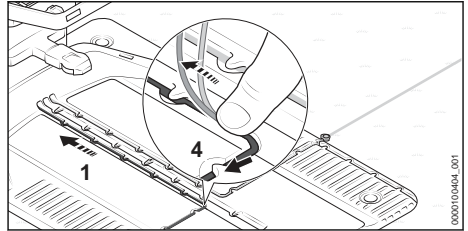
6.5 Completing the Perimeter Wire Installation

6.5.1 Completing the routing of the perimeter wire

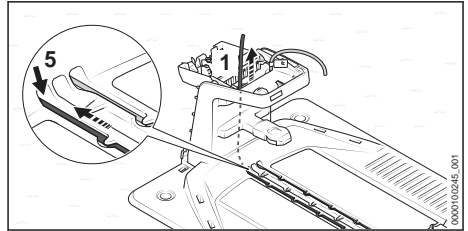
Docking station on the edge of the mowing area, docking station on the edge of the lawn area



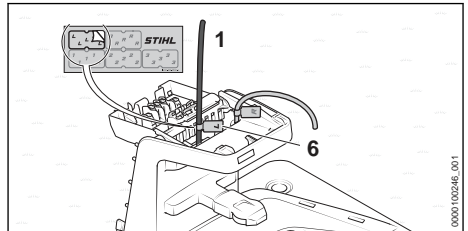
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (2) with a fixing pin (3).
- ▶ Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (2) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).

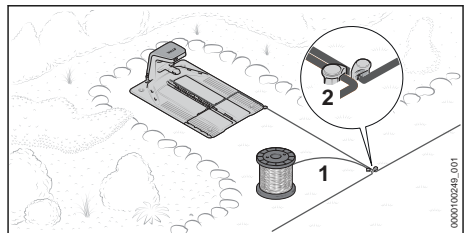


- ▶ Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (5) and feed it through. Push the wire end (1) upward inside the docking station.

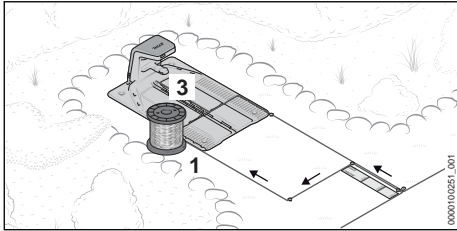


- ▶ Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (6).

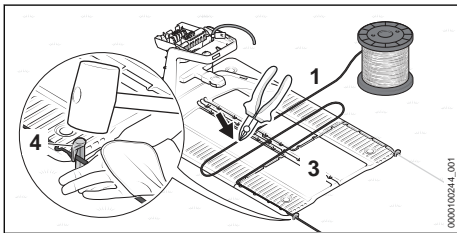
Docking station outside the mowing area



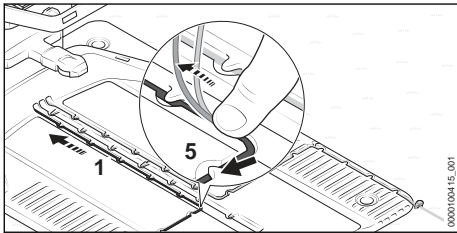
- ▶ Route the perimeter wire (1) close to the already routed perimeter wire and secure with a fixing pin (2).



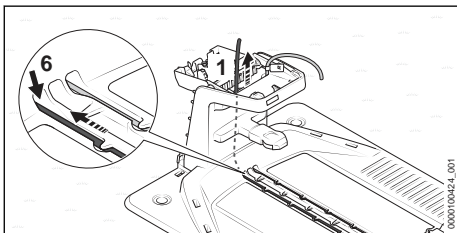
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel and closely to the other perimeter wire for 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler) back to the docking station without crossing over the perimeter wires.
- ▶ Route the perimeter wire (1) back to the edge and further toward the base plate (3).



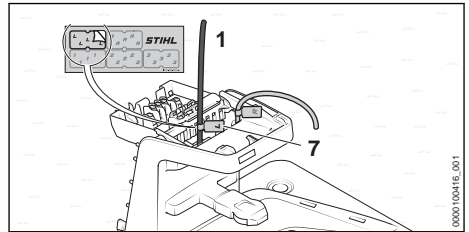
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (3) with a fixing pin (4).
- ▶ Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (3) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (5).



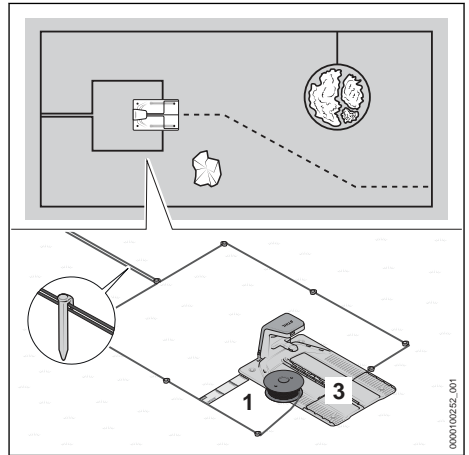
- ▶ Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (6) and feed it through. Push the wire end (1) upward inside the docking station.



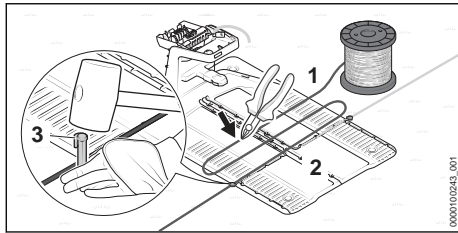
- ▶ Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (7).

It is mandatory to define a starting point within the mowing area at the conclusion of commissioning. Otherwise, the robotic mower will not find its way to the mowing area. Starting points and their approach frequency can be set using the MY iMOW® app.

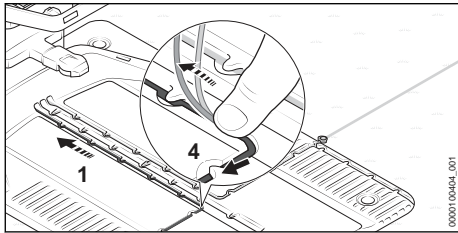
Setting up the docking station in the center of the mowing area



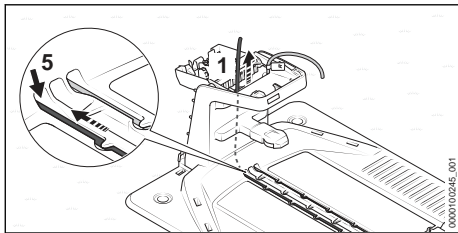
- ▶ Route the perimeter wire (1) close to the already routed perimeter wire.
- ▶ Route the perimeter wire (1) parallel and close to the other perimeter wire back to the docking station without crossing over the perimeter wires.
- ▶ Route the perimeter wire (1) toward the front around the base plate (3) at a distance of 37 cm (length: 1x iMOW® Ruler).



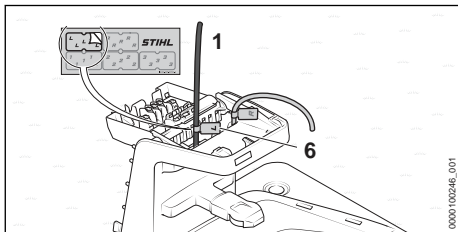
- ▶ Attach the perimeter wire (1) directly on the base plate (2) with a fixing pin (3).
- ▶ Use the perimeter wire (1) to measure two times the width of the base plate (2) and then cut the perimeter wire (1) to length with a wire cutter.



- ▶ Install the perimeter wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).



- ▶ Insert the perimeter wire (1) into the left conduit (5) and feed it through. Push the wire end (1) upward inside the docking station.




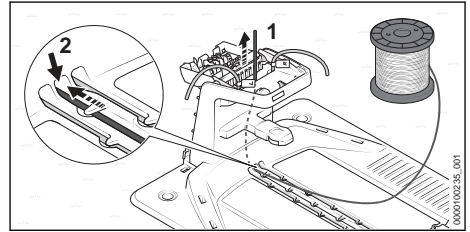
- ▶ Mark the wire end (1) near the housing using the matching cable marker (6).

6.6 Installing Guide Wire

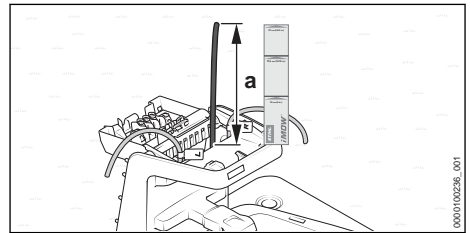
6.6.1 Installing guide wire

Take into account the position of all guide wires when installing the perimeter wire.

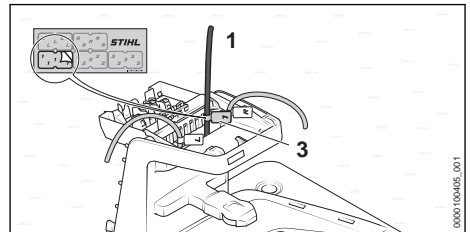
- ▶ Take into account the general guidelines for installing the guide wire  6.4.2.



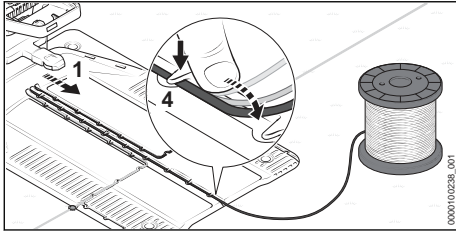
- ▶ Insert the beginning of the guide wire (1) into the middle conduit (2) and feed the wire through. Push the guide wire (1) upward inside the docking station.



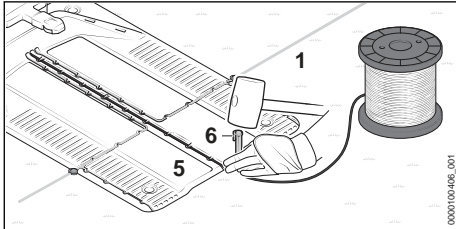
- ▶ Feed the guide wire (1) through until it protrudes upward for $a = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler).



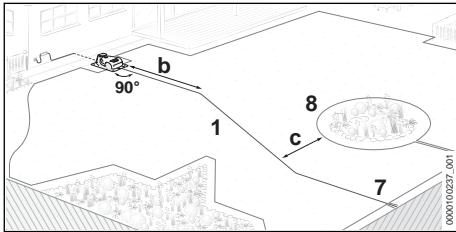
- ▶ Using the appropriate cable marker (3), mark the guide wire (1) near the housing. Marking will facilitate the subsequent connection to the correct terminal.



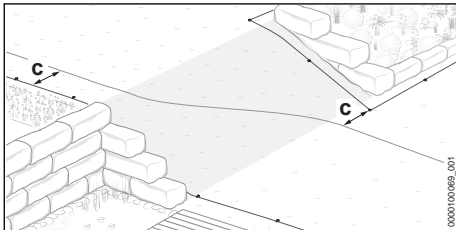
- ▶ Install the guide wire (1) in the base plate so that the guide wire lies flat in the cable duct and is secured by the hook (4).



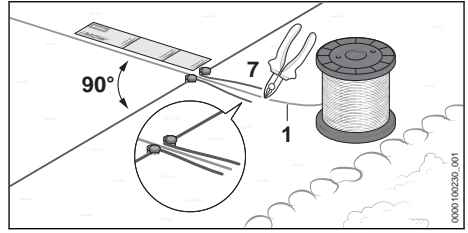
- ▶ Attach the guide wire (1) directly at the base plate (5) with a fixing pin (6).



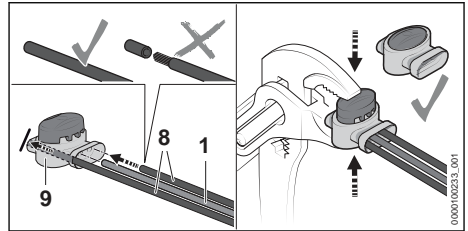
- ▶ Route the guide wire (1) for $b = 2$ m in a straight line and at a right angle (90°) from the docking station to the mowing area.
- ▶ Route the guide wire (1) to the wire loop (7) at the edge of the mowing area. The distance to circumferential perimeter wire (8) must be at least $c = 27.5$ cm.



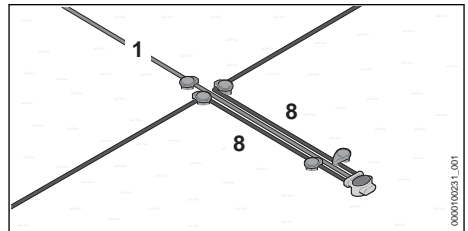
- ▶ Route the guide wire diagonally on inclines. The distance to the perimeter wire must be at least $c = 27.5$ cm.



- ▶ Route guide wire (1) for at least $e = 37$ cm (length: 1x iMOW® Ruler) in a straight line and at a right angle (90°) to the wire loop (7).
- ▶ Route the guide wire (1) through the center of the wire loop (7).
- ▶ Using a wire cutter, cut through the guide wire (1) at the end of the wire loop (7) and make all wire ends the same length.



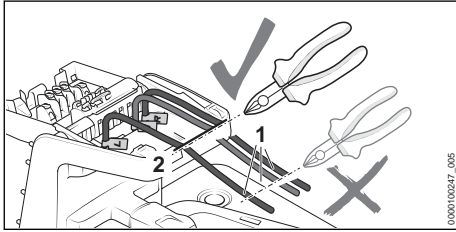
- ▶ Insert the ends of the perimeter wires (8) and the guide wire (1) into the wire connector (9) up to the limit stop. Do not strip the wire ends.
- ▶ Press the wire connector (1) together up to the limit stop with a pair of pliers.



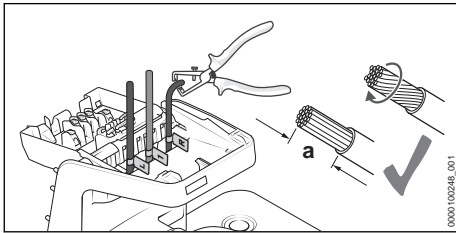
- ▶ Route the perimeter wires (8) and guide wire (1) in parallel and close to each other without the wires touching.
- ▶ Secure the wires using additional fixing pins.

6.7 Electrically connecting the docking station

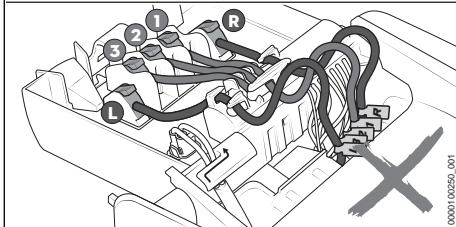
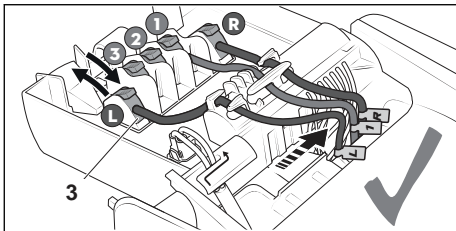
6.7.1 Connecting the perimeter wire and guide wire



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



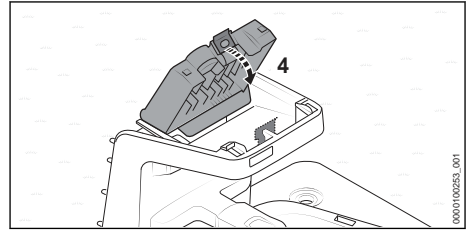
- ▶ Strip a = 10 mm of the wire ends.
- ▶ Twist wire strands so that no individual strands stick out.



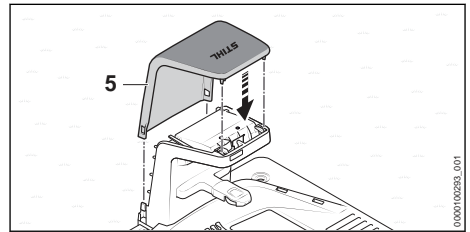
- ▶ Assign the labeled wire ends to the respective terminals.
- ▶ Fold the lever (3) of the corresponding terminal backward.
- ▶ Insert the stripped wire end into the corresponding terminal and fold the lever (3) forward again to close.

6 Using the robotic mower as a stand-alone device

- ▶ Secure the perimeter wires and guide wire in the cable holders as shown and press toward the right.

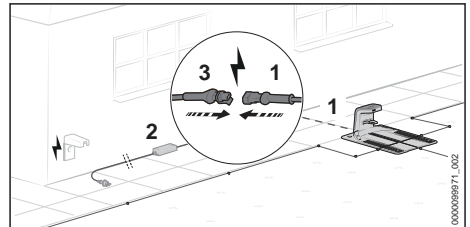


- ▶ Fold the cover (4) toward the front. The cover (4) engages with an audible and noticeable click.



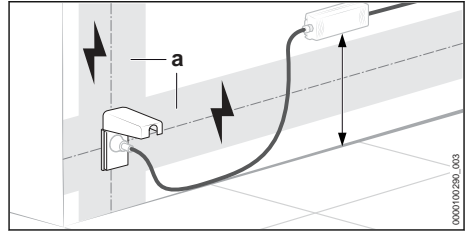
- ▶ Put on the hood (5). The hood (5) engages with an audible click.

6.7.2 Routing the charging cable and connecting the power supply



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

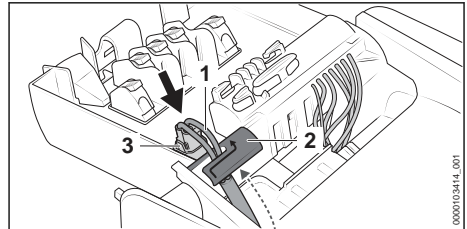
- ▶ Choose the power supply (2) location so that the following conditions are met:
 - The power supply (2) and the connecting cable are outside of the mowing area.
 - A suitable wall socket is within reach of the power supply (2).
 - The power supply (2) rests on a flat and not permanently wet surface.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



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

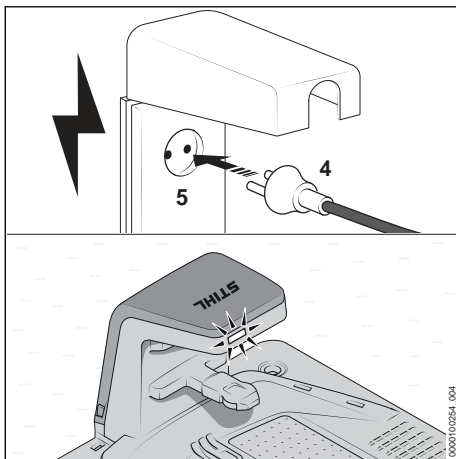
6.8 Charging the Robot Mower

6.8.1 Charging the robotic mower



- ▶ Push the robot mower into the docking station up to the limit stop.
The robot mower carries out a system start and begins charging.

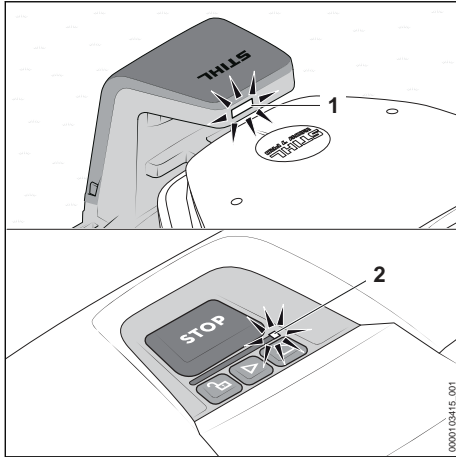
The charging time depends on various factors, e.g. the battery temperature or the ambient temperature. For optimum performance, note the recommended temperature ranges, 17.7.



- ▶ Plug the mains plug (4) into a correctly installed socket (5).
The LED on the docking station lights up green.

6.7.3 Mounting the power supply on a wall

The power supply can be mounted on a wall.

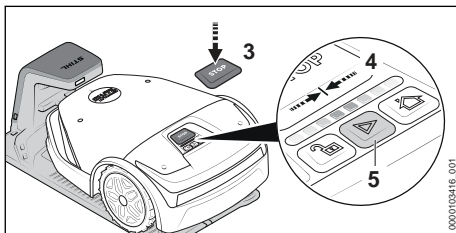


The LED (1) on the docking station flashes white. An LED (2) flashes white on the light strip of the robotic mower.

After the first charging, the robotic mower will charge automatically in the future as soon as it returns to the docking station after a mowing job.

Energy efficient charging

In order to charge the robotic mower's battery with a minimum amount of energy, all of the robotic mower's and docking station's unnecessary extra features besides the charging function can be deactivated.



- ▶ If the "Access functions" have been activated in the "MY iMOW®" app: Deactivate "Access functions".

Press the following key combination one after the other:

- ▶ Press STOP (3).
The robot mower is stopped and locked
- ▶ Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red.
- ▶ Press STOP (3).
The light strip (4) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated.

- ▶ Press and hold STOP (3) until the light strip (4) fully lights up red and finally flashes red twice.
"Energy efficient charging" mode is activated. The robot mower's battery is fully charged. All extra functions are deactivated.

After charging is complete, the robot mower must be activated so that it is operational again:

- ▶ Press START (5).
The robotic mower is operational.

7 Closing Bluetooth® Radio Interface

7.1 Setting up the Bluetooth® radio interface

The robotic mower regularly emits a Bluetooth® signal in order to be able to connect with a mobile device.

To be able to use the robotic mower, the Bluetooth® radio interface must be secured via the "MY iMOW®" app with a password.

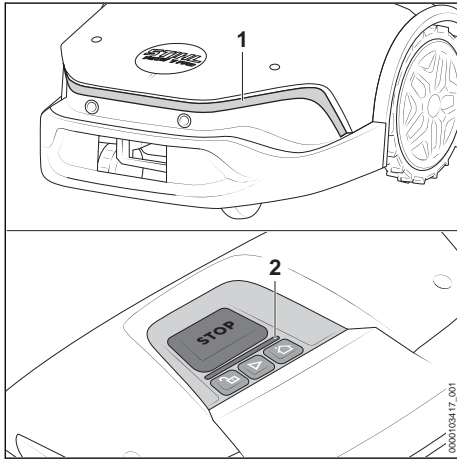
- ▶ Download the MY iMOW® app from the app store of your mobile device and create an account.
- ▶ Add the robotic mower to the account.
- ▶ Follow the instructions on the screen and secure the Bluetooth® radio interface with a password.

After the password is assigned, the mobile device is authorized to control and configure the robot mower.

An additional mobile device can only be authorized by entering the selected password. In this way, the robotic mower is secured against unauthorized access.

8 Light patterns on the robot mower and charging station

8.1 Light strips on the robotic mower



The light strips (1 and 2) indicate the status of the robotic mower and errors.

The front light strip (1) is only active during a change in status and lights up for 20 seconds.

White light pattern:

- No active mowing job.
- An LED on the far right pulses white: Robotic mower is in the docking station and is operational.
- An LED on the far right flashes white: Robotic mower is in the docking station and is charging.

Green light pattern:

- Mowing job is active.
- The rear light strip (2) shows the progress of the mowing job.

Red light pattern:

- An LED on the far right pulses red: Device lock is active
- Error message.

Blue light pattern – on rear light strip (2):

- The robotic mower is receiving a system update.

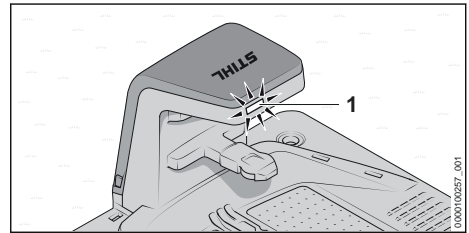
White running light from left to right:

- The robotic mower is restarting or checking its system.

If the ambient animation is activated via the MY iMOW® app, the front light strip (1) perma-

nently lights up white when the robotic mower is moving. The ambient animation fades for 20 seconds if there is a change of status.

8.2 LED on the docking station



The LED (1) indicates the docking station status and errors.

LED (1) lights up white:

- The docking station is operational.

LED (1) flashes white:

- The robot mower is charging.

LED (1) pulsates white:

- The robotic mower is in the docking station and is ready for operation.

The LED (1) lights up green.

- The robotic mower is not in the docking station, and the docking station is working properly.

LED (1) lights up red:

- There is a fault.

LED (1) lights up blue:

- Communication with the robot mower.

Using the the docking station in a team

When the team function is used, the following lighting patterns are added to the status display of the docking station:

The LED (1) lights up green.

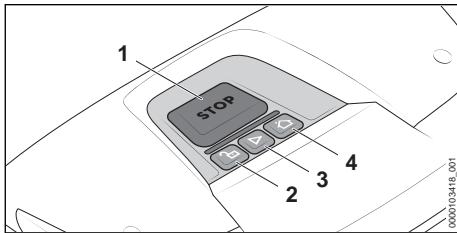
- The robotic mower is not in the docking station.
- This involves the master docking station (team 1)
- The guide wires and perimeter wire are installed correctly and connected, and the assignment to the docking station was successful.

LED (1) pulsates green:

- The robotic mower is not in the docking station.
- This involves docking stations (team 2) or (team 3).
- The guide wires and perimeter wire are installed correctly and connected, and the assignment to the docking station was successful.

9 Operating and Adjusting the Robot Mower

9.1 Control panel



Use the pushbuttons (1 to 4) to operate the robotic mower's basic functions. The full scope of functions is available in the MY iMOW® app.

Starting the Mowing Process

- ▶ Press START (3).

The robot mower starts mowing and later automatically returns to the docking station.

Stopping the mowing process and locking the robot mower

- ▶ Press STOP (1).

The robot mower and the mowing unit stop. The robot mower is locked.

Sending the robot mower to the docking station

- ▶ Press HOME (4).

The robot mower returns to the docking station.

Unlocking the robot mower

- ▶ Press LOCK (2).
- ▶ Press the displayed key combination.

Accessing information

- ▶ Press LOCK (2).

The robotic mower plays back audible information about the current status.

9.2 The MY iMOW® app

The MY iMOW® app is necessary for convenient use of the robotic mower. The robotic mower can be operated and configured via the MY iMOW® app.

The robotic mower can be connected to a mobile device via a wireless network connection (WLAN) and mobile phone connection or Bluetooth®. The robotic mower can be operated and configured from a desktop computer using the MY iMOW® web app.

Main functions

- Starting and stopping the mowing process
- Mowing plan
 - Configuring mowing times (with an assistant or manually)
 - Configuring starting points (optional)
 - Selecting zones (optional)
- Setting the cutting height
- Device access
 - Setting up PIN protection
 - Setting home area
 - Setting alarm
- Switching on edge optimization
- Performing a wire signal check
- Switching on ambient animation
- Switching on "Check blades" reminder
- Remote access to the robotic mower via a wireless network connection (WLAN)
- Remote access to the robotic mower via a mobile phone connection
- Support

Using the robotic mowers as a team

The following settings on the robotic mowers must be made for team operation:

- Establishing cutting height
- Creating a mowing plan and establishing a time zone
- Setting the rain sensor
- Defining the starting distance

The settings for the mowing plan, cutting height and time zone must be identical for all robotic mowers in the team. The settings for all robotic mowers must be made individually.

The following settings are limited in the team function in the MY iMOW® app:

- Wire signal test (only possible with the robotic mower that is connected to the master docking station (team 1))

The following settings are not available in the team function in the MY iMOW® app:

- Select zones
- Set starting points

Information for integration into your home area network

To increase data security, you can integrate the iMOW® separately from your personal devices in your home area network. For this purpose, current Wi-Fi routers offer the possibility of setting up a separate network, e.g. a Wi-Fi for IoT devices or a wireless network for guests. This separate Wi-Fi network does not provide access to personal data or devices.

Wi-Fi connections must be password protected. The password should not be disclosed to third parties.

The setting up of the Wi-Fi network and the functions of the router depend on the manufacturer of the router.

9.3 STIHL connected

The most important settings can be made from a desktop computer using the STIHL connected Portal or from a mobile device using the STIHL connected app.

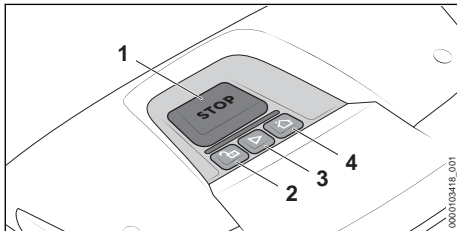
The robotic mower can be connected to a desktop computer or mobile device via a wireless network connection (WLAN) or mobile phone connection.

The range of functions is partially restricted compared to the MY iMOW® app.

Main functions

- Fleet management
- Starting and stopping the mowing process
- Mowing plan
- Setting the cutting height
- Status, analysis and reporting
- Remote access to the robotic mower via a wireless network connection (WLAN)
- Remote access to the robotic mower via a mobile phone connection
- Support

9.4 Using PIN protection



Pushbuttons (3 and 4) can be protected by a PIN. If PIN protection is active, the robotic mower can no longer be operated directly by the buttons. PIN protection is set up by the MY iMOW® app.

The pushbuttons STOP (1) and LOCK (2) are exempted from the PIN protection. The robotic mower can also be stopped when the PIN protection is active.

Operating the robotic mower with active PIN protection

- ▶ Press STOP (1).
- ▶ Press LOCK (2).
- ▶ Press the illuminated pushbuttons START (3) or HOME (4).
- ▶ Enter a PIN by using the illuminated pushbuttons (2 to 4).
If the PIN is entered correctly, the PIN protection is suspended for 60 seconds.
- ▶ Press the desired pushbutton to start (3) the mowing job or send (4) the robotic mower to the docking station.
If no pushbuttons are pressed or a false PIN is entered, the robotic mower continues its current action after 60 seconds.

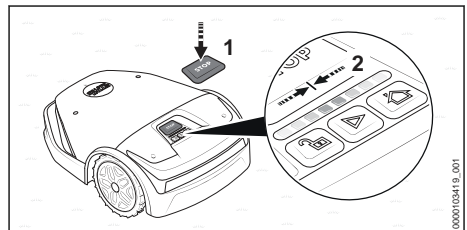
10 Stopping the robot mower and activating the device lock

10.1 Stopping the robotic mower and activating the device lock



WARNING

- The robot mower may unintentionally be switched on if the robot mower is not stopped and shut down by activating the device lock as described in this User Manual. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Stop the robot mower and activate the device lock during transport, storage, cleaning, servicing and repair or when there is changed or unusual behavior.



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

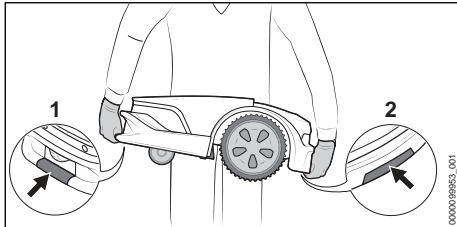
- ▶ Press STOP (1).
The light strip (2) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated. The robotic mower can be transported, stored, cleaned or serviced.

11 Transporting

11.1 Transporting the robot mower

- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.

Carrying the robot mower



- ▶ Wear work gloves made of robust material.
- ▶ Carry the robot mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).

Transporting the robot mower in a vehicle

- ▶ Secure the robot mower so that it does not tip over and cannot move.

11.2 Transporting the Battery

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

- ▶ Check that the battery is in a safe condition.
- ▶ Pack the battery in packaging in such a way that it cannot move inside the packaging.
- ▶ Secure the packaging so that it cannot move.

The battery is subject to the Carriage of Dangerous Goods regulations. The battery is classified as UN 3480 (lithium ion batteries) and has been tested pursuant to UN Manual Tests and Criteria Part III, Subsection 38.3.

The transport regulations can be found at www.stihl.com/safety-data-sheets.

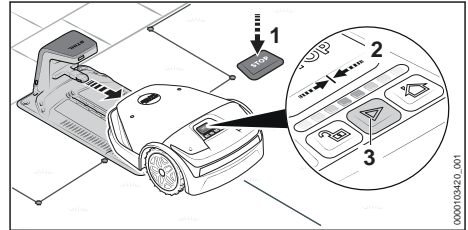
12 Storing

12.1 Preparing the robotic mower for storage

STIHL recommends when the robotic mower is not used for longer periods of time, e.g., winter break, to put it into "hibernation". "Hibernation" deactivates all unnecessary extra functions of

the robotic mower and ensures a low discharge of the battery.

- ▶ If the "Access functions" have been activated in the "MY iMOW®" app: Deactivate the "Access functions".
- ▶ If the robotic mower's state of charge is below 50%: charge the robotic mower until its state of charge exceeds 50%.



- ▶ Remove the robotic mower from the docking station.

Press the following key combination one after the other:

- ▶ Press STOP (1).
The robot mower is stopped and locked.
- ▶ Press and hold STOP (1) until the light strip (2) fully lights up red.
- ▶ Press STOP (1).
The light strip (2) flashes twice. The device lock of the robot mower is activated.
- ▶ Press and hold STOP (1) until the light strip (2) fully lights up red and finally flashes red twice.
The hibernation mode is activated. All extra functions are deactivated.

After the winter break, the robot mower must be activated so that it is operational again:

- ▶ Move robot mower to the mowing area.
- ▶ Press START (3).
The "hibernation" mode is deactivated and the robotic mower is once again operational.

12.2 Storing the robotic mower

- ▶ Store the robotic mower so that the following conditions have been met:
 - The robot mower is out of the reach of children.
 - The robotic mower is clean and dry.
 - The robotic mower is in an enclosed space.
 - The robotic mower's battery is charged.
 - Do not store the robotic mower outside of the specified temperature limits, 17.6.
 - The robotic mower cannot tip over.
 - The robotic mower cannot roll away.
 - The robot mower is horizontal on its wheels.
 - No objects are placed on the robot mower.

The robot mower can also be stored on a wall holder. The wall holder is available as an accessory.

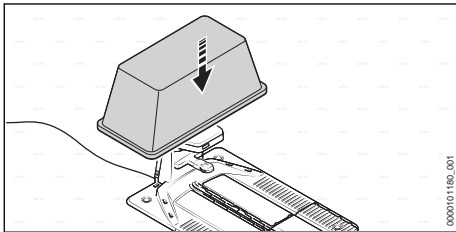
NOTICE

- If the robotic mower is not stored as described in this User Manual, the battery may become deeply discharged and irreparably damaged.
 - ▶ Charge the battery of the robotic mower before storage.

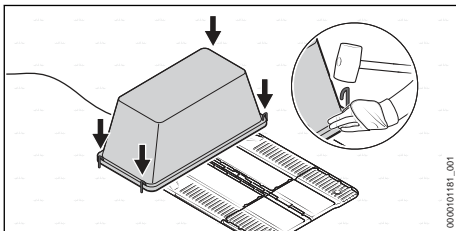
12.3 Storing the docking station, charging cable and power supply

During longer periods of non-use, e.g. in winter, the docking station, charging cable and power supply may remain in the mowing area.

- ▶ Disconnect the power supply's mains plug from the wall socket.
- ▶ Protect the mains plug against weather conditions.
- ▶ Clean all components.



- ▶ Cover the docking station, e.g., with a large pail or a mortar bucket.



- ▶ Secure the pail or mortar bucket to the ground with pegs.

Dismantling the docking station, charging cable and power supply

To store the wall holder available as an accessory, or if covering is not possible, the docking station, charging cable and power supply can also be removed.

- ▶ Disconnect the power supply's mains plug from the wall socket.
- ▶ Clean all components.
- ▶ Disconnect the charging cable from the docking station and power supply and coil it.
- ▶ Remove power supply and coil up connecting cable.
- ▶ Disconnect perimeter wire and guide wire from the docking station.
- ▶ Grease wire ends to protect against corrosion and weather conditions.
- ▶ Remove the docking station.

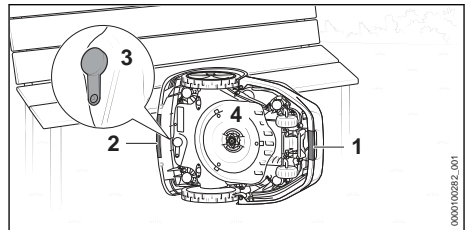
13 Cleaning

13.1 Cleaning the Robot Mower

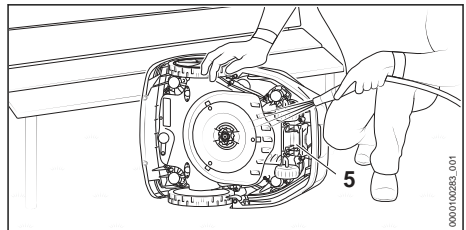


WARNING

- The cutting edges of the blades are sharp. There is a risk of cutting oneself.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.



- ▶ Grip the robotic mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).
- ▶ Place the robot mower on its side and secure it against falling over.
- ▶ Check the plug (3) of the diagnostic socket for damage and tight fit.
- ▶ If the blade disk (4) is heavily soiled, remove the blade disk (4).



- ▶ Remove the dirt with a wooden rod or a soft brush. If necessary, use a ph-neutral detergent. STIHL recommends STIHL Multiclean.
- ▶ Rinse off loose dirt with a gentle water jet.

- ▶ Clean the underside of the robotic mower with a damp cloth.
- ▶ Clean the charging contacts (5) with a damp cloth.
- ▶ Clean the hood and control panel with a damp cloth.

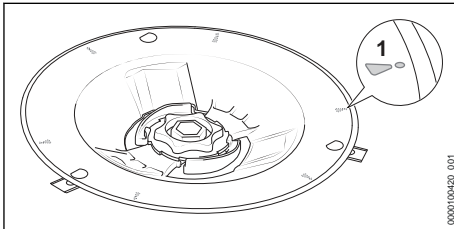
13.2 Cleaning the docking station, power supply, charging cable and plug connections

- ▶ Disconnect the power supply's mains plug from the wall outlet.
- ▶ Clean the docking station, power supply and charging cable with a damp cloth.
 - ▶ If necessary, remove built-up dirt with a soft brush.
- ▶ Clean plug connections with a dry lint-free cloth.
 - ▶ If necessary, remove built-up dirt with a brush.

14 Maintenance and replacement of blades

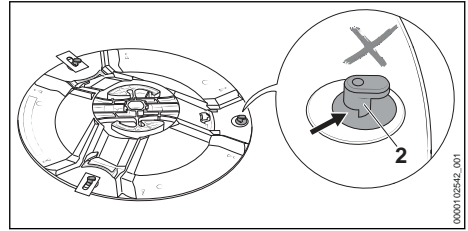
14.1 Visual inspection

- ▶ Regularly check the robot mower:
 - Cleanliness of the charging contacts
 - Check the hood and protective strip for damage
 - Check that the wheels run smoothly
 - Check the blades for damage, wear, cracks and smooth running.

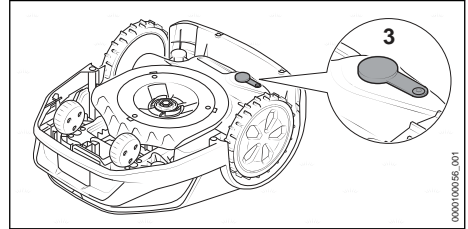


- Check the blade disk for damage and wear.
 - If the wear marks (1) are worn through and holes are formed: Replace the mowing unit.

14 Maintenance and replacement of blades

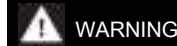


- Check the L-pins (2) for damage and wear.
 - If the L-pins (2) are more than half-worn: Replace the mowing unit.

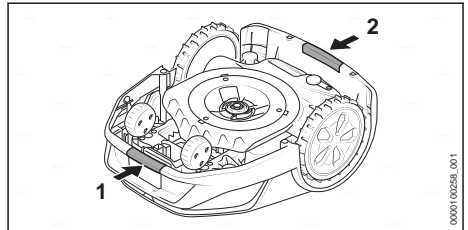


- Check the plug (3) of the diagnostic socket for damage and tight fit.

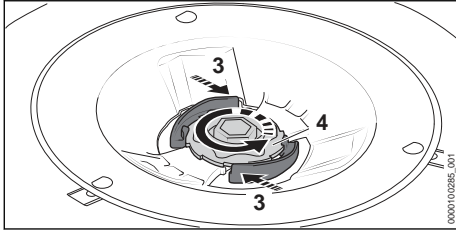
14.2 Replacing blades



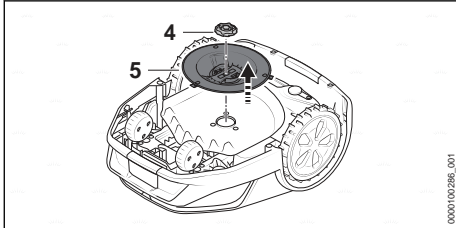
- The cutting edges of the blades are sharp. There is a risk of cutting oneself.
 - ▶ Wear work gloves made of robust material.
- ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.



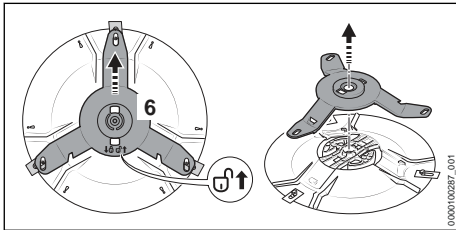
- ▶ Grip the robotic mower at the front grip surface (1) and the rear grip surface (2).
- ▶ Turn the robot mower on its back.



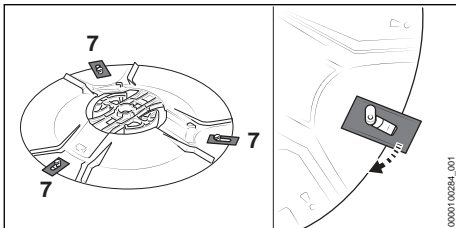
- ▶ Press and hold the lever (3).
- ▶ Rotate the nut (4) counterclockwise until it can be removed.



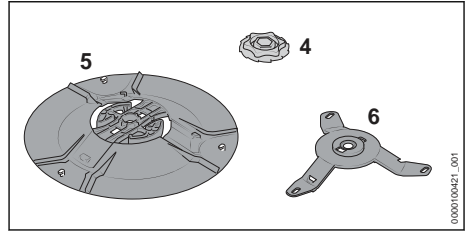
- ▶ Remove the nut (4).
- ▶ Remove the blade disk (5).



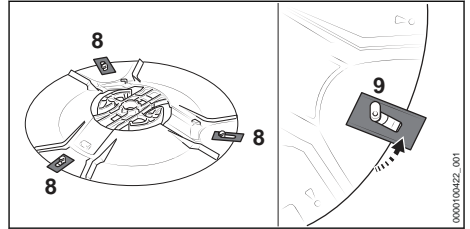
- ▶ Push the blade carrier (6) in the direction indicated by the arrow \varnothing . The blade carrier (6) is unlocked.
- ▶ Remove the blade carrier (6).



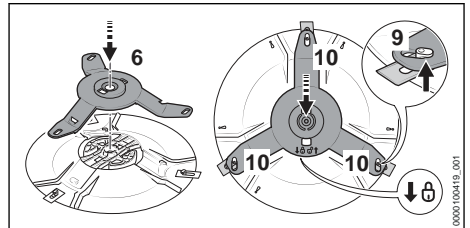
- ▶ Detach all old blades (7).



- ▶ Clean, blade disk (5), blade carrier (6) and nut (4).



- ▶ Attach new blades (8). Insert only one blade per L-pin (9). The blades can be oriented in any direction. The blades can move freely around the L-pin.



- ▶ Put on the blade carrier (6).
- ▶ Push the blade carrier (6) in the direction of the arrow \varnothing and make sure that all three arms (10) underneath the L-pins (9) are positioned. The blade carrier (6) is locked.
- ▶ Position the blade disk (5) on the robot mower.
- ▶ Press and hold the lever (3).
- ▶ Turn the nut (4) clockwise.
- ▶ Release the lever (3) and tighten nut (4) securely clockwise. The levers (3) engage audibly.

15 Repairing

15.1 Repairing the robotic mower, battery, mowing unit, docking station and power supply

Users cannot repair the robotic mower, battery, docking station and power supply themselves.

Damaged or worn blades and the mowing unit can be replaced.

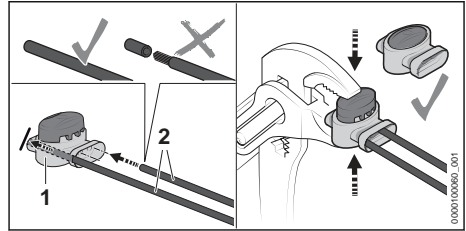
- ▶ If the robotic mower, battery, docking station, charging cable, power supply or connecting cable is damaged: Do not use the robotic mower, battery, docking station, charging cable, power supply or connecting cable and contact a STIHL authorized dealer.
- ▶ If a blade is damaged or worn:
 - ▶ Stop the robot mower and activate the device lock.
 - ▶ Replace all blades. The blades cannot be re-sharpened.
- ▶ If the blade disk or the L-pins on the blade disk are damaged or worn:
 - ▶ Stop the robotic mower and activate the device lock.
 - ▶ Replace the mowing unit.
- ▶ If warning labels are illegible or damaged: Have the warning labels replaced by a STIHL authorized dealer.

15.2 Extending or repairing perimeter wire or guide wire

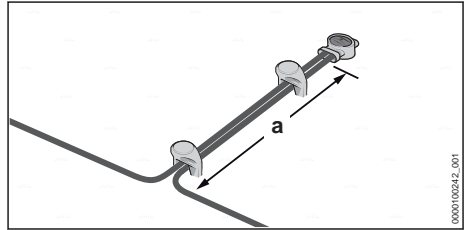
The perimeter wire or guide wire can be extended or repaired using wire connectors.

Wire connectors are filled with gel to prevent premature wear or corrosion of the wire ends.

- ▶ Make sure that the overall length of the perimeter wires does not exceed the maximum length of 850 m.



- ▶ Insert the wire ends (2) into the wire connectors (1). Do not strip the wire ends.
- ▶ Press the wire connector (1) together up to the limit stop with a pair of pliers.



- ▶ Route perimeter wires at least for a length of $a = 5$ cm parallel and close together without the perimeter wires crossing over each other.

16 Troubleshooting

16.1 Troubleshooting the robotic mower

Most faults are indicated in the MY iMOW® app and by red light patterns on the robotic mower or docking station.

Proceed as follows for troubleshooting:

- ▶ Follow the instructions in the MY iMOW® app.
- or
- ▶ Press the LOCK pushbutton on the control panel and follow the audible instructions.

Error	Light strips on the robot mower or docking station	Cause	Remedy
The robotic mower interrupts the installation of the team function.	The light strip flashes red twice.	There are already settings on the robotic mower that are interfering with the team function.	▶ Reset the robotic mower to the default setting in the MY iMOW® app.
		The sequence for installing the team function has not been complied with.	▶ Reset all robotic mowers to the default setting in the MY iMOW® app. ▶ Install the team function in descending order, 5.7.2.

Error	Light strips on the robot mower or docking station	Cause	Remedy
		There is an error on the perimeter wire or guide wire.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Make sure that the perimeter wire and guide wire are undamaged. ▶ Make sure that the perimeter wire or guide wire is correctly connected to the docking station, ▣ 5.6.1. ▶ Make sure that the perimeter wire and guide wire are correctly connected to the wire connector, ▣ 5.5.1.
		The PIN protector on the robotic mower is activated.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Deactivate PIN protection in the MY iMOW® app.
The robotic mower stops on the way back to the docking station.		The battery is discharged.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Make sure that the perimeter wire does not exceed the maximum length, ▣ 17.1. ▶ Optimize installation of the guide wire. ▶ Install another guide wire within the mowing area. ▶ Carry the robot mower to the docking station for charging. ▶ If possible, in a mowing area with a slope, position the docking station in the lower area of the slope.
The robot mower fails to start the mowing process as expected.	Illuminated strips light up blue.	The robot mower is restarting.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Wait until the restart has been completed. The robot mower then automatically starts the mowing process.
	Light strips light up red. The LED on the docking station lights up red.	There is an error on the perimeter wire or guide wire.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Make sure that the perimeter wire and guide wire are undamaged. ▶ Make sure that the perimeter wire or guide wire is correctly connected to the docking station. ▶ Make sure that the perimeter wire and guide wire are correctly connected to the wire connector. ▶ Follow the instructions in the MY iMOW® app.
The robotic mower is not charging.	Light strips light up red. The LED on the docking station lights up red.	There is a fault in the robot mower, battery, power supply or docking station.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Make sure that the charging contacts on the docking station and robotic mower are clean. ▶ Follow the instructions in the MY iMOW® app. ▶ If the error persists: Do not try to continue to charge the robotic mower; remove the mains plug of the connecting cable from the socket outlet and contact a STIHL authorized dealer.

17 Specifications

17.1 STIHL iMOW® 7.0 PRO robotic mower

Specifications

- Cutting width: 28 cm
- Cutting height - electric: 20 mm to 60 mm
- Speed of the blade disk: 2400 rpm
- Mowing speed: 0.5 m/s

- Dimensions:
 - Height: 291 mm
 - Width: 525 mm
 - Length: 705 mm
- Weight: 16 kg
- Protection class: III
- Degree of protection: IP56
- Maximum mowing area (single robotic mower): 5000 m²

- Maximum mowing area (team of 2 robotic mowers): 5500 m²
- Maximum mowing area (team of 3 robotic mowers): 8000 m²
- Active time 1000 m² (single robotic mower per week)²: 20 h
- Maximum length of the perimeter wire on mowing areas ≤ 5000 m²: 850 m
- Maximum length of the perimeter wire on mowing areas ≥ 5000 m²: 460 m
- Maximum gradient: 45%

Bluetooth®

- Data connection: Bluetooth® 5.1. The mobile device must be compatible with Bluetooth® Low Energy 5.0 and support Generic Access Profile (GAP).
- Frequency band: ISM band 2.4 GHz
- Maximum RF power transmitted: 1 mW
- Signal range: approx. 10 m. The signal strength depends on the ambient conditions and the mobile device. The signal range can vary greatly depending on local conditions and the receiver used. The range may be perceptibly reduced inside enclosed rooms and through metal barriers (such as walls, shelves or cases).
- Requirements for the operating system of the mobile device: See info.myimow.stihl.com

Radio network (WLAN)

- Network standard: IEEE 802.11b/g/n
- Frequency band: 2.4 GHz
- Maximum RF power transmitted: 100 mW

Mobile phone connection

- Format of the SIM card: eSIM
- Frequency bands
 - LTE-Cat-M1: B1, B2, B3, B4, B5, B8, B12, B13, B20, B28, B66
 - UMTS, HSDPA, HSPA+: B1, B2, B4, B5, B6, B8, B19
 - GSM, GPRS, EDGE: 850 MHz, 900 MHz, 1800 MHz, 1900 MHz
- Radiated maximum transmission power: 2 W
- Average data volume per month: See FAQs at <https://support.stihl.com>

Network data sheet

- Communication with STIHL IoT platform
- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection
 - Protocol and port: MQTT via TCP (8883)

Network configuration

- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection
- Protocol and port: DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)

Communication with the "MY iMOW®" app

- Interface: Bluetooth® Low Energy
- Protocol and port: proprietary via GATT

Time synchronization

- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection

- Protocol and port: NTP via TCP/UDP (123)

Resolution of domain names and addresses

- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection

- Protocol and port: DNS via TCP/UDP (53)

OTA update, check of online status of the robotic mower, communication with STIHL IoT platform

- Interface: Radio network (Wi-Fi), mobile phone connection

- Protocol and port: HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Sensor data

Position data receiver / GNSS sensor

- Location data (length, width, height)

17.2 Blades

- Number of blades: 3

17.3 STIHL AAI battery

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

- Battery technology: lithium-ion
- Voltage: 36 V
- Capacity in Ah: see rating label
- Energy content in Wh: see rating label
- Weight in kg: see rating label

17.4 Docking station and power supply

Docking station

- Protection class: III
- Degree of protection: IPX5
- Weight: 4.0 kg
- Perimeter wire and guide wire
 - Voltage: 42 V DC
 - Frequency range: 1.4 kHz to 20 kHz

Power supply

- Market-dependent versions:

²Under ideal conditions (few obstacles, simple geometry and low gradients in garden, moderate growth of lawn)

- DM210E-420A
- DM210E-420AS
- DM210K-420A
- DM210S-420A
- Weight: 2.0 kg
- Rated voltage: see rating plate
- Frequency: see rating plate
- Rated power: see rating plate
- Charging current: See rating plate
- Protection class: II
- Degree of protection: IP 67

17.5 Extension Cords

If an extension cord is used, the cross sectional area of its conductors must meet the following minimum requirements – depending on the line voltage and length of the extension cord:

If rated voltage on the rating label is 220V to 240V:

- Cord length up to 20 m: AWG 15 / 1.5 mm²
- Cord length 20 m up to 50 m: AWG 13 / 2.5 mm²

If rated voltage on the rating label is 100V to 127V:

- Cord length up to 10 m: AWG 14 / 2.0 mm²
- Cord length 10 m up to 30 m: AWG 12 / 3.5 mm²

17.6 Temperature limits



- The battery in the robot mower is not protected against all environmental conditions. If the battery is exposed to certain environmental conditions, it may catch fire or explode. This may result in serious injury to people and damage to property.
 - ▶ Do not charge the battery below 5°C or above 40°C.
 - ▶ Do not use the robot mower below 5°C or above 40°C.
 - ▶ Do not use the docking station and power supply below 5°C or above 40°C.
 - ▶ Do not store the robot mower below 0°C or above 40°C.
 - ▶ Do not store the docking station and power supply below -20°C or above +60°C.

17.7 Recommended temperature ranges

For optimum performance of the battery installed in the robot mower and of the docking station

and power supply, observe the following temperature ranges:

- Charging: 5°C to 40°C
- Use: 5°C to 40°C
- Storage of robot mower: 0°C to 40°C
- Storage of docking station and power supply: -20°C to 60°C

If the battery is charged, used or stored outside the recommended temperature ranges, performance may be reduced.

17.8 Noise values

The K value for the sound power level is 2 dB(A).

- Sound power level measured according to 2000/14 EC: 59 dB(A).
- Sound power level guaranteed according to 2000/14 EC: 61 dB(A).


17.9 REACH

REACH is an EC regulation and stands for the Registration, Evaluation, Authorisation and Restriction of Chemical substances.

For information on compliance with the REACH regulation see www.stihl.com/reach.

18 Spare Parts and Accessories

18.1 Spare parts and accessories

STIHL  These symbols indicate original STIHL spare parts and original STIHL accessories.

STIHL recommends the use of original STIHL spare parts and accessories.

Despite ongoing market observation, STIHL is unable to judge the reliability, safety and suitability of other manufacturers' spare parts and accessories; accordingly, STIHL cannot warrant for the use of those parts.

Original STIHL spare parts and original STIHL accessories are available from STIHL dealers.

19 Decommissioning and disposal

19.1 Decommissioning robotic mower

The robotic mower is connected to the personal STIHL account, with mobile devices and private wireless networks (WLAN). For safety reasons, all connections should be disconnected and per-

sonal data deleted before the robotic mower is discarded, sold or loaned out.

- ▶ Reset the robotic mower to the factory defaults via the "MY iMOW®" app.
Passwords and connected devices are then deleted.
- ▶ Remove the robotic mower from the user account via the "MY iMOW®" app.

19.2 Disposal of the robot mower

Contact local authorities or a STIHL authorized dealer for information on disposal.

Improper disposal can be harmful to health and pollute the environment.

The robot mower contains a built-in rechargeable battery, which must be disposed of separately.

- ▶ Return the robot mower to a STIHL authorized dealer for disposal.
The STIHL authorized dealer will remove the built-in battery from the robot mower for separate disposal.
- ▶ Take STIHL products including packaging to a suitable collection point for recycling in accordance with local regulations.
- ▶ Do not dispose with domestic waste.

20 EC Declaration of Conformity

20.1 STIHL iMOW® 7.0 PRO Robotic Mower

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

declares under our sole responsibility that

- Designation: Robotic mower
- Manufacturer's brand: STIHL
- Model: iMOW® 7.0 PRO
- Serial number: IA01

and

- Designation: Docking station
- Manufacturer's brand: STIHL
- Type: Docking station
- Serial number: IA01

conforms to the specifications of the Directives 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU and has been developed and built in compliance with the versions of the following standards valid at the production date: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1,

EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Participating notified body: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, No. 0366, has verified the conformity in accordance with Annex III Module B of the Directive 2014/53/EU and has issued the following EU type examination certificate: 40055521.

The technical documents are stored at ANDREAS STIHL AG & Co. KG Product Approval.

The year of construction, the country of manufacture and the machine number are shown on the robotic mower.

Waiblingen, 2024-02-16

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

pp 

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

21 UKCA Declaration of Conformity

21.1 STIHL iMOW® 7.0 PRO Robotic Mower

**UK
CA**

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

declares under our sole responsibility that

- Designation: Robotic mower
- Manufacturer's brand: STIHL
- Model: iMOW® 7.0 PRO
- Serial number: IA01

and

- Designation: Docking station
- Manufacturer's brand: STIHL
- Type: Docking station
- Serial number: IA01

conforms to the specifications of the UK regulations The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012, Supply of Machinery (Safety) Regulations 2008, Radio Equipment Regulation 2017, The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023: Schedule 1, Electromagnetic Compatibility Regulations 2016 and has been developed and built in compliance with the versions of the following standards valid at the production date: EN 50636-2-107, EN 60335-1 Ed 5, EN 55014-1, EN 55014-2, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 62311, ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11), ETSI EN 303 447 V1.3.1 (2022-07), ETSI EN 301 489-52 V1.2.1 (2021-11), ETSI EN 301 511 V12.5.1 (2017-03), ETSI EN 303 413 V1.2.1 (2021-04), ETSI EN 301 489-17 V3.2.4 (2020-09), ETSI EN 301 489-19 V2.2.1 (2022-09), ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07), ETSI EN 301 908-1 V15.2.1 (2023-01), ETSI EN 301 908-13 V13.2.1 (2022-02).

Safety updates are provided at intervals of 24 months.

The technical documents are stored at ANDREAS STIHL AG & Co. KG.

The year of construction, the country of manufacture and the machine number are shown on the robotic mower.

Waiblingen, 2024-04-29

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

pp 

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

22 Addresses

www.stihl.com

23 Open Source Software

23.1 Open source software

This product contains copyright protected open source software that has been published by the respective copyright holders under certain license terms such as GNU General Public License (GPL), GNU Lesser General Public License (LGPL), Apache License or similar licenses. If copyright protected notes, terms of use or license terms are contained in this User Manual that contradict the terms of an applicable open source license, they are not used in the User Manual. The use and dissemination of the contained open source software is subject exclusively to the respective open source license. Insofar as the applicable license grants you the right to the source code of this software and/or other additional data, you can obtain the source code from us during a period of three years after our last delivery of the product and if the license terms require it for as long as we offer customer support for the product. To obtain the complete corresponding source code from us, you can send your request with information of the product name, serial number and version of the corresponding software to the following address: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source Team/Officer, Postfach 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. We reserve the right to charge you the costs of the data carrier as well as shipping costs. You can find additional information at the following website: <https://open-source.stihl.com>

Table des matières

1	Préface.....	124
2	Informations concernant la présente Notice d'emploi.....	124
3	Vue d'ensemble.....	125
4	Prescriptions de sécurité.....	127
5	Utilisation de robots de tonte en équipe..	137
6	Utilisation d'un robot de tonte individuel..	151
7	Protection de l'interface radio Bluetooth®	174
8	Signaux lumineux sur le robot de tonte et la station de base.....	175
9	Commande et réglage du robot de tonte	176
10	Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage.....	177
11	Transport.....	178
12	Rangement.....	178
13	Nettoyage.....	180

14	Maintenance et remplacement des lames.....	180
15	Réparation.....	182
16	Dépannage.....	183
17	Caractéristiques techniques.....	184
18	Pièces de rechange et accessoires.....	186
19	Mise hors service et mise au rebut.....	187
20	Déclaration de conformité UE.....	187
21	Déclaration de conformité UKCA.....	188
22	Adresses.....	188
23	Logiciel open source.....	188

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.

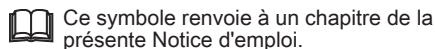


- Attire l'attention sur des dangers qui **peuvent** causer des blessures graves, voire mortelles.
 - ▶ Les mesures indiquées peuvent éviter des blessures graves, voire mortelles.



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

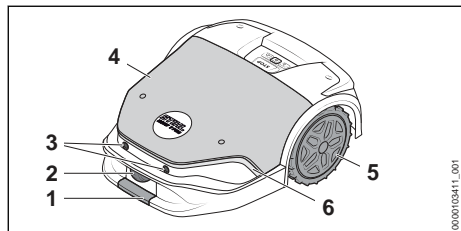
2.3 Symboles employés dans le texte



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 d'accueil.

3 Capteurs à ultrasons

Les capteurs à ultrasons détectent des obstacles.

4 Capot

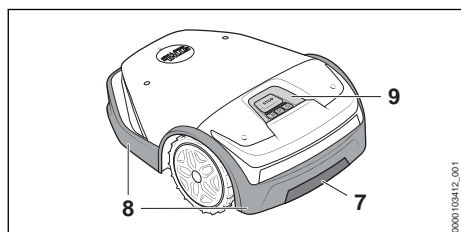
Le capot est monté sur des paliers à ressort et les obstacles qui se trouvent sur la surface à tondre sont détectés par un capteur d'obstacles.

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.

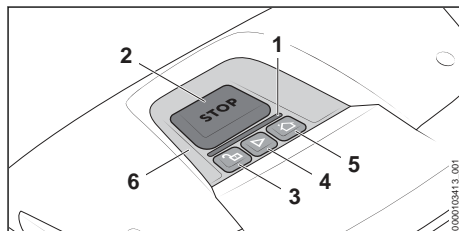
8 Bordure de protection

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

9 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.

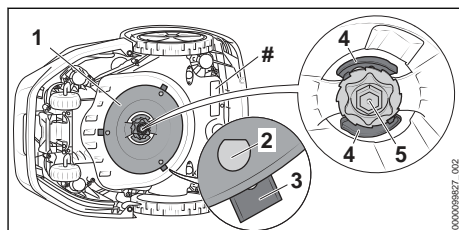
5 Touche « MAISON »

L'actionnement de cette touche renvoie le robot de tonte à la station d'accueil, ou bien il interrompt le cycle de tonte actuel si le robot de tonte se trouve dans la station d'accueil.

6 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

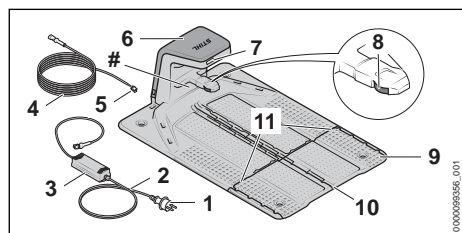
Les lames coupent l'herbe.

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

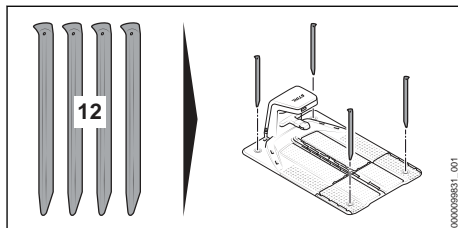
Cette plaque est la base de la station de base.

10 Conduit de câbles

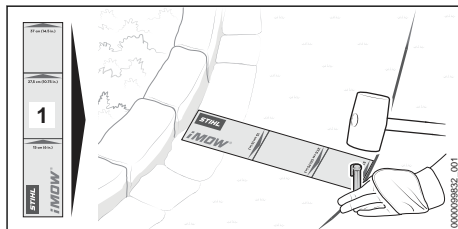
Le fil de guidage doit être posé dans le conduit de câbles central.

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**

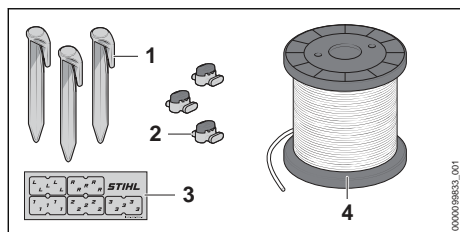
Les quatre baïonnettes assurent l'ancrage de la station de base sur le sol.

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 :


 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 clignotant 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® 7.0 PRO est conçu pour la tonte et le mulching de l'herbe.

La station d'accueil STIHL et le bloc d'alimentation secteur joint DM210X-420X assurent la recharge du robot de tonte STIHL iMOW® 7.0 PRO.

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® » ou du portail STIHL connected. Sur le portail STIHL connected, certaines fonctions sont restreintes, par rapport à 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® 7.0 PRO à l'aide de la station d'accueil STIHL et d'un bloc d'alimentation secteur STIHL 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 sta-

tion 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.

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.
 - ▶ 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, 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 dommages irréparables. Des personnes peuvent être griè-

vement 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, 17.6.




- ▶ 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,  17.6.

- ▶ En cas de risque d'orage et de coup de foudre, débrancher le bloc d'alimentation secteur du secteur.
- 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 composants 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.

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.



- ▶ 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.

▲ 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,  17.5.
 - ▶ 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 risque 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.



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

- ▶ 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,  17.6.

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,  17.6.
- 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.
 - ▶ Entretien des 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 Utilisation de robots de tonte en équipe

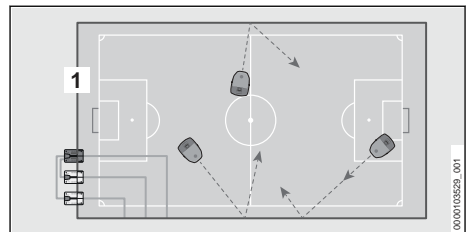
5.1 Description du fonctionnement

5.1.1 Description du fonctionnement

La fonction « Équipe » convient pour des surfaces à tondre de configuration assez simple, par ex. sur un terrain de sport, comme décrit aux chapitres suivants.

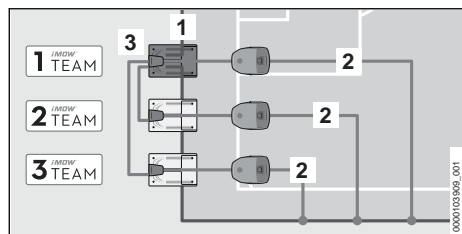
Pour tondre assez rapidement de grandes surfaces, telles que des terrains de sport, il est possible d'employer jusqu'à trois robots de tonte travaillant en équipe.

Pour garantir un fonctionnement fiable et un travail efficace, STIHL recommande de faire installer la fonction Équipe par un revendeur spécialisé.



Les robots de tonte coupent l'herbe en effectuant un parcours défini au hasard.

Afin que les robots de tonte reconnaissent les limites de la surface à tondre, il faut poser un fil de délimitation (1) sur la périphérie de la surface à tondre.

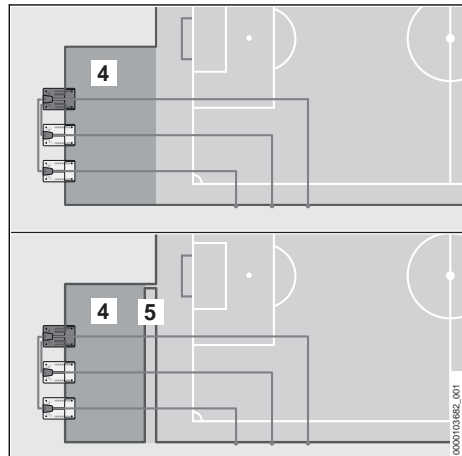


Dans la fonction Équipe, une station d'accueil particulière (Équipe 1, Équipe 2, Équipe 3) avec fil de guidage (2) est assignée à chacun des robots de tonte.

Le fil de délimitation (1) et tous les fils de guidage (2) sont branchés sur la station d'accueil principale (3). Les fils transmettent les signaux de la station d'accueil principale aux robots de tonte. En suivant les fils de guidage (2), les robots de tonte sont guidés pour aller à la surface à tondre et pour retourner à la station d'accueil.

Installation des stations d'accueil

Suivant les conditions locales, les stations d'accueil sont installées sur la surface à tondre ou en dehors de cette surface.



Si les stations d'accueil sont installées en dehors de la surface à tondre, la zone (4) peut être ajoutée à la surface à tondre ou séparée de cette surface.

Pour séparer la zone (4), il faut poser le fil de délimitation en formant une boucle (5). La zone (4) située devant les stations d'accueil ne

sera pas tondue. La fonction Équipe ne permet pas de définir différentes zones.

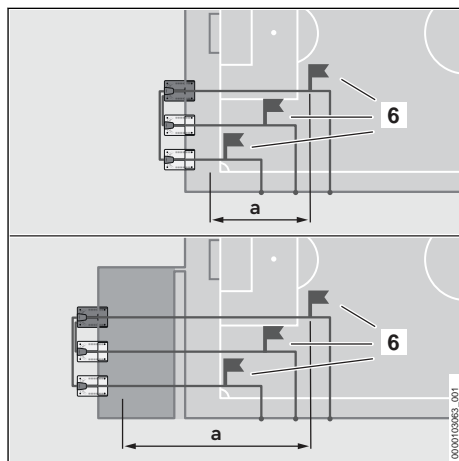
Utilisation

Pour la commande des robots de tonte, on utilise l'application « MY iMOW® », le portail STIHL connected et les touches du tableau de commande des robots de tonte. Des bandeaux lumineux montés sur les robots de tonte ainsi qu'un système de synthèse vocale informent sur le statut actuel des robots de tonte.

Les paramètres essentiels pour la fonction Équipe sont les suivants :

- Régler la même hauteur de coupe pour tous les robots de tonte
- Composer un plan de tonte et définir le fuseau horaire
- Régler le capteur de pluie
- Définir la distance de départ

Distance de départ



Les robots de tonte démarrent le cycle de tonte à partir d'un point bien déterminé (6). Pour chacun des robots de tonte, il faut définir la distance de départ (a) sur le fil de guidage respectif.

Si les stations d'accueil se trouvent en dehors de la surface à tondre, le point (6) doit être fixé sur la surface à tondre.

Distance de départ (a) à partir de la station d'accueil : de 2 m à 80 m.

La distance de départ est définie à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

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

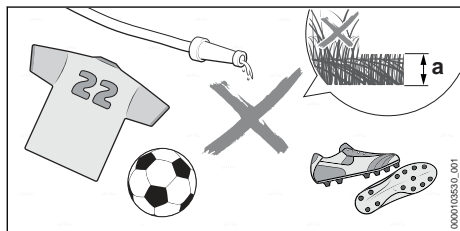
5.2.1 Planning et préparation de la surface à tondre

Avant la mise en service des robots 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

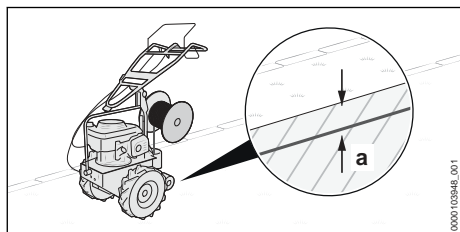
- ▶ La lecture des chapitres suivants permet de se familiariser avec les descriptions de la station d'accueil et avec les instructions à suivre pour la pose des fils.
- ▶ On peut ensuite mettre ces informations en pratique en les adaptant à la surface à tondre :
 - Contour de la surface à tondre
 - Emplacement des stations d'accueil
 - Tracé du fil de délimitation
 - Tracé des fils de guidage

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. Sur le robot de tonte, la hauteur de coupe standard est $a = 6$ cm.
- ▶ Nivelier les trous et les grosses inégalités du sol.

Utilisation d'une machine à poser les fils



AVIS

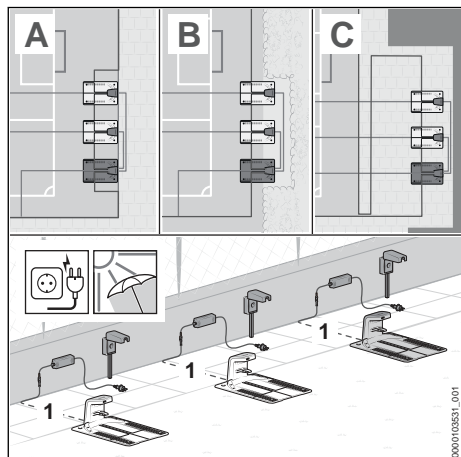
- Pour que les fils de guidage et le fil de délimitation ne risquent pas d'être endommagés, il est recommandé de les poser à l'aide d'une machine à poser les fils. Ainsi, les fils sont bien protégés et ne risquent pas d'être endommagés lors des travaux d'entretien du gazon (par ex. avec un scarificateur) ou des jeux.
 - ▶ Il ne faut toutefois pas entretenir le gazon avec des machines pénétrant dans le sol à une profondeur risquant d'atteindre les fils de guidage et le fil de délimitation enterrés.
 - ▶ Profondeur maximale de pose des fils de guidage et du fil de délimitation : $a = 10$ cm.

5.2.2 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, 5.3
- ▶ Pose du fil de guidage, 5.4
- ▶ Pose du fil de délimitation, 5.5
- ▶ Branchement électrique de la station d'accueil, 5.6
- ▶ Composition d'une équipe, 5.7
- ▶ Protection de l'interface radio Bluetooth®, 7
- ▶ Si ces opérations ne peuvent pas être exécutées : ne pas utiliser le robot de tonte mais consulter un revendeur spécialisé STIHL.

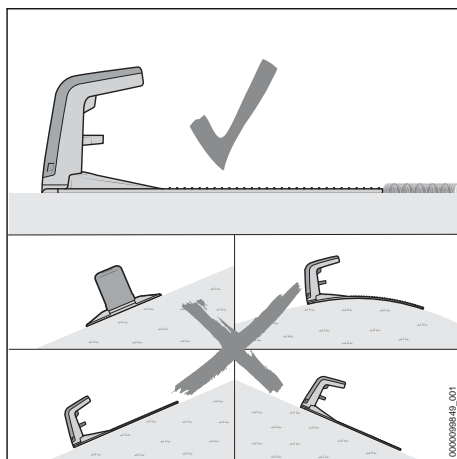
5.3 Installation de la station de base

5.3.1 Consignes générales



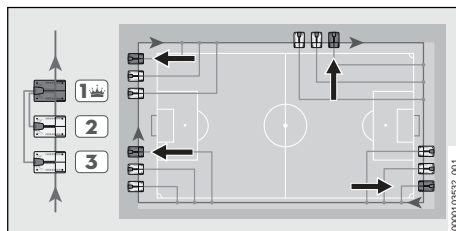
► Choisir l'emplacement des stations d'accueil de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :

- Les stations d'accueil se trouvent sur la surface à tondre (A), directement à côté de la surface à tondre (B) ou bien en dehors de la surface à tondre (C).
- Aucun obstacle ne gêne le passage le long des fils de guidage.
- Les câbles de recharge (1) peuvent être posés en dehors de la surface à tondre, vers une prise de courant appropriée.
- Les stations d'accueil et les blocs d'alimentation secteur se trouvent à un endroit bien visible.
- Dans la mesure du possible : l'emplacement est à l'abri des intempéries et à l'ombre.
- Dans la mesure du possible, les stations d'accueil se trouvent à portée d'un réseau sans fil (liaison via WLAN/Wi-Fi).



- Orienter les stations d'accueil de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
- Les stations d'accueil se trouvent sur une aire plane.
 - L'ouverture des stations d'accueil est orientée vers l'avant, en direction de la surface à tondre.
 - Les stations d'accueil sont placées à l'horizontale, c'est-à-dire qu'elles ne doivent pas être inclinées vers un côté, vers l'avant ou vers l'arrière.
 - La plaque de base ne fléchit pas et repose à plat sur le sol.

5.3.2 Positionnement des stations d'accueil

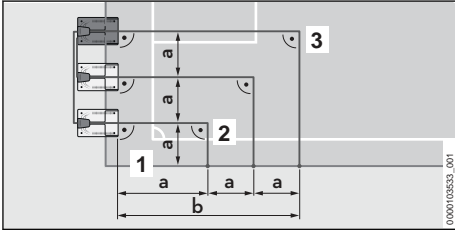


Par station d'accueil principale (Équipe 1) on définit toujours la station d'accueil qui se trouve du côté extérieur droit, vu depuis le terrain de jeu. Le fil de délimitation et tous les fils de guidage sont branchés sur la station d'accueil principale (Équipe 1).

- Station d'accueil principale (Équipe 1)
- Station d'accueil (Équipe 2)
- Station d'accueil (Équipe 3)

Les stations d'accueil ne doivent être immobilisées au sol avec les baïonnettes qu'une fois que la pose des fils est terminée.

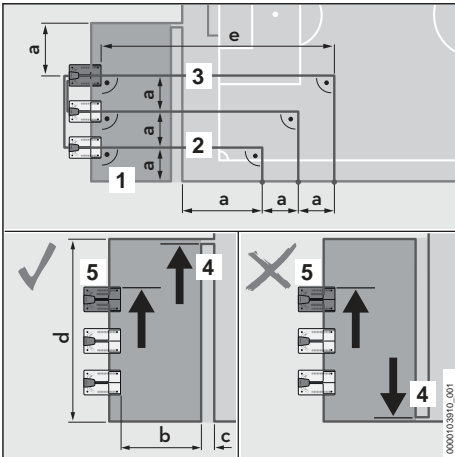
Stations d'accueil à l'intérieur de la surface à tondre



Positionner la station d'accueil à l'intérieur de la surface à tondre de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :

- La distance entre le fil de délimitation (1) et le fil de guidage (2) doit atteindre au moins $a = 2 \text{ m}$.
- La distance entre les fils de guidage doit atteindre au moins $a = 2 \text{ m}$.
- Le fil de guidage le plus long (3) a une longueur maximale de $b = 80 \text{ m}$.

Stations d'accueil à l'extérieur de la surface à tondre

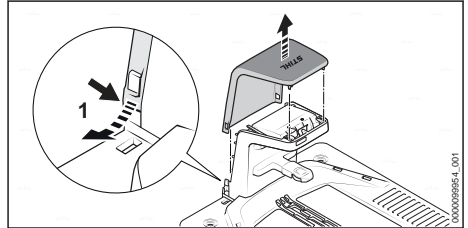


Positionner la station d'accueil à l'extérieur de la surface à tondre de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :

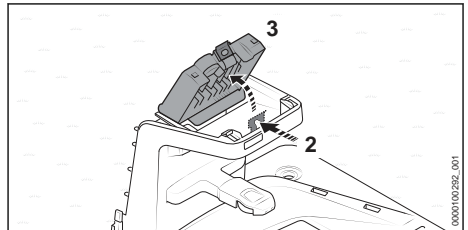
- La distance entre le fil de délimitation (1) et le fil de guidage (2) doit atteindre au moins $a = 2 \text{ m}$.
- La distance entre les fils de guidage doit atteindre au moins $a = 2 \text{ m}$.
- La distance entre les stations d'accueil et la boucle de fil (4) est $b \leq 35 \text{ m}$.
- La boucle de fil (4) a une largeur de $c = 37 \text{ cm}$ (1x la règle d'installation iMOW®).

- La distance entre les fils de délimitation extérieurs de la surface séparée est de $d \leq 10 \text{ m}$.
- Le fil de guidage le plus long (3) a une longueur maximale de $e = 80 \text{ m}$.
- La boucle de câble (chiffre 4) se trouve à droite de la station d'accueil principale (5).

5.3.3 Préparation des stations d'accueil



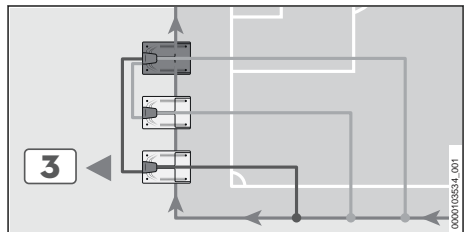
- Incurver légèrement les deux côtés du capot (1) vers l'extérieur et enlever le capot vers le haut.



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

5.4 Pose du fil de guidage

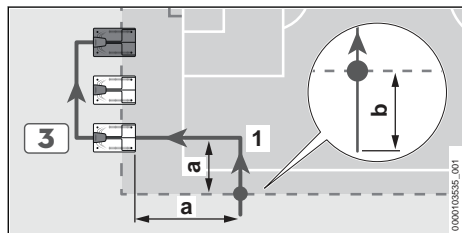
5.4.1 Pose des fils de guidage



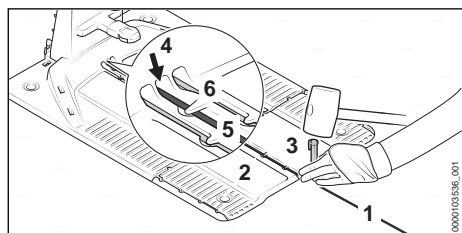
Pour la pose des fils de guidage, il faut toujours commencer à la station d'accueil la plus proche du coin de la surface à tondre. Dans cet exemple, il s'agit de la station d'accueil (Équipe 3).

La pose des fils de guidage a toujours lieu en partant du bord de la surface à tondre, vers la station d'accueil respective.

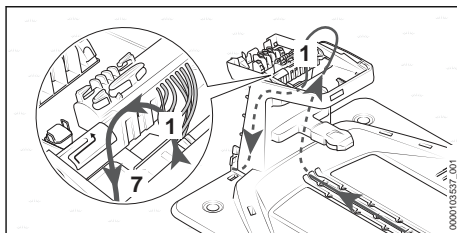
Pose du fil de guidage de la station d'accueil (Équipe 3)



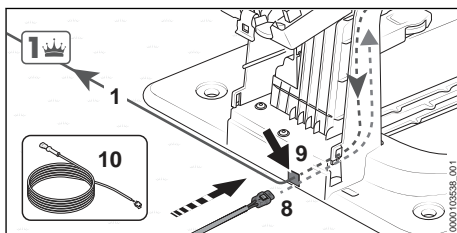
- ▶ Respecter une distance d'au moins $a = 2\text{ m}$ par rapport aux bords de la surface à tondre.
- ▶ Poser le fil de guidage (1) de telle sorte que, sur le bord de la surface à tondre, il dépasse le fil de délimitation à poser ultérieurement et ce, d'une longueur $b = 1\text{ m}$.
- ▶ Poser le fil de guidage (1) dans la surface à tondre puis l'amener à angle droit vers la station d'accueil (Équipe 3).



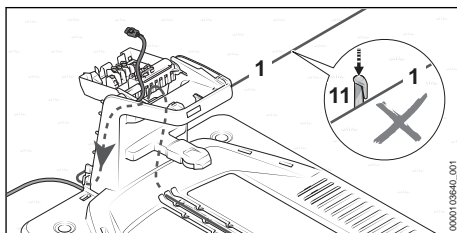
- ▶ Fixer le fil de guidage (1) directement au bord de la plaque de base (2) avec un piquet (3).
- ▶ Dérouler suffisamment de fil de la bobine et le couper avec une pince coupante de côté. La longueur du fil doit être suffisante pour que le fil de guidage puisse passer à travers la station d'accueil (Équipe 3) puis derrière la station d'accueil, vers la station d'accueil principale (Équipe 1), et puisse être branché.
- ▶ Introduire l'extrémité du fil de guidage (1) dans le passage central (4) et faire suivre le fil. À l'intérieur de la station d'accueil (Équipe 3), pousser le fil de guidage (1) vers le haut.
- ▶ 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 (5) et soit fixé par les baïonnettes (6).



- ▶ Introduire, par le haut, le fil de guidage (1) dans l'orifice (7) et le faire suivre. Le fil de guidage (1) ressort à l'arrière par l'orifice prévu pour le câble de recharge.

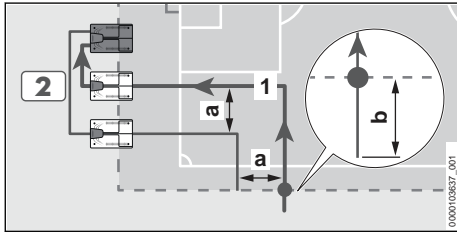


- ▶ Passer le fil de guidage (1) derrière la station d'accueil (Équipe 3), vers la station d'accueil principale (Équipe 1).
- ▶ Glisser la fiche (8) dans l'orifice (9) prévu pour le câble de recharge et faire suivre le câble de recharge (10). À l'intérieur de la station d'accueil, pousser le câble de recharge (10) vers le haut.



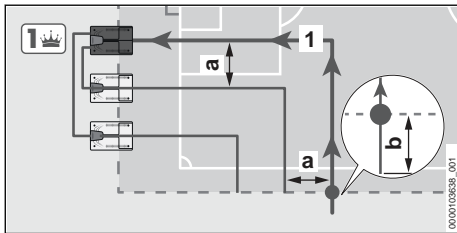
- Le fil de guidage (1) menant à la station d'accueil principale (Équipe 1) sera fixé ultérieurement à l'aide de piquets d'installation (11).

Pose du fil de guidage de la station d'accueil (Équipe 2)

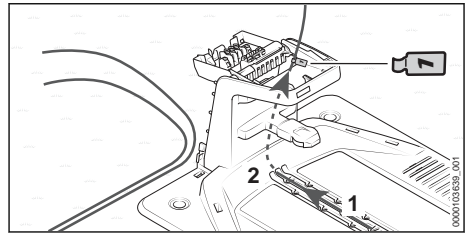


- ▶ Poser le fil de guidage (1) de la station d'accueil (Équipe 2) comme décrit pour le fil de guidage de la station d'accueil (Équipe 3). Respecter une distance minimale $a = 2$ m par rapport au fil de guidage déjà posé.
- ▶ Poser le fil de guidage (1) de telle sorte que, sur le bord de la surface à tondre, il dépasse le fil de délimitation à poser ultérieurement et ce, d'une longueur $b = 1$ m.

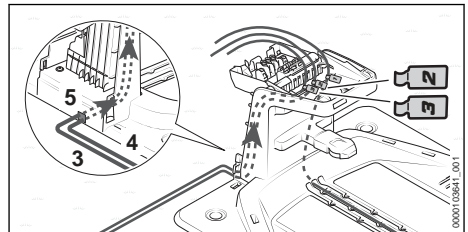
Pose du fil de guidage de la station d'accueil principale (Équipe 1)



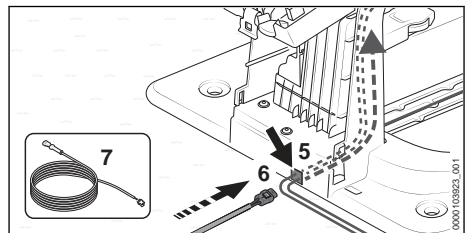
- ▶ Respecter une distance minimale $a = 2$ m par rapport au fil de guidage déjà posé vers la station d'accueil principale (Équipe 1).
- ▶ Poser le fil de guidage (1) de telle sorte que, sur le bord de la surface à tondre, il dépasse le fil de délimitation à poser ultérieurement et ce, d'une longueur $b = 1$ m.
- ▶ Fixer le fil de guidage directement au bord de la plaque de base avec un piquet.
- ▶ Dérouler suffisamment de fil de la bobine et le couper avec une pince coupante de côté. La longueur du fil doit être suffisante pour que le fil de guidage puisse passer à travers la station d'accueil principale (Équipe 1) et puisse être branché.
- ▶ Poser le fil de guidage 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.



- ▶ Introduire l'extrémité du fil de guidage (1) dans le passage central (2) et faire suivre le fil. À l'intérieur de la station d'accueil principale (Équipe 1), pousser le fil de guidage vers le haut.
- ▶ Repérer le fil de guidage en mettant le marqueur de câble adéquat, à proximité du carter. Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.



- ▶ Glisser les fils de guidage (3 et 4) des stations d'accueil (Équipe 2 et Équipe 3) dans l'orifice (5) prévu pour le câble de recharge et faire suivre les fils de guidage. À l'intérieur de la station d'accueil, pousser les fils de guidage vers le haut.
- ▶ Repérer les fils de guidage en mettant les marqueurs de câble adéquats à proximité du carter. Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.



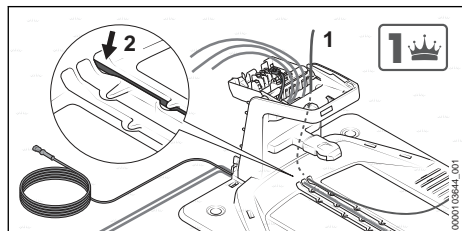
- ▶ Glisser la fiche (6) dans l'orifice (5) et faire suivre le câble de recharge (7). À l'intérieur de la station d'accueil, pousser le câble de recharge (7) vers le haut.

5.5 Pose du fil de délimitation

5.5.1 Pose du fil de délimitation

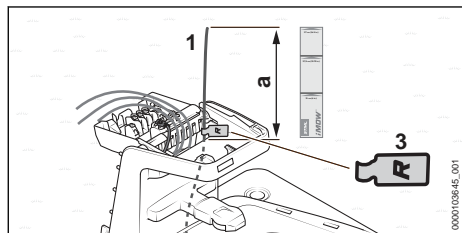
Pose du fil de délimitation vers les fils de guidage

La station d'accueil principale (Équipe 1) est le point de départ pour la pose du fil de délimitation. Le fil de délimitation doit être posé dans le sens des aiguilles d'une montre.

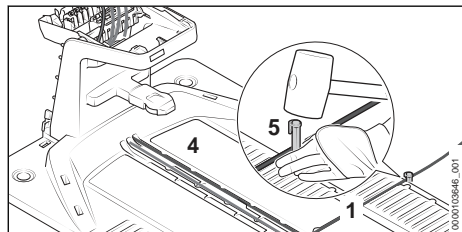


- Glisser l'extrémité du fil (1) dans le passage droit (2) et faire suivre le fil.

À l'intérieur de la station d'accueil principale (Équipe 1), pousser le fil de délimitation (1) vers le haut.



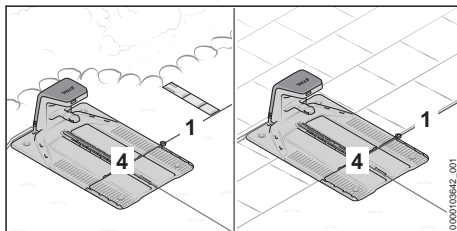
- Faire suivre le fil de délimitation (1) jusqu'à ce qu'il dépasse, vers le haut, d'une longueur $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant un marqueur de câble (3). Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.



- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base (4) de telle sorte qu'il se trouve à plat

dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes.

- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (4) de la station d'accueil principale, avec un piquet (5).

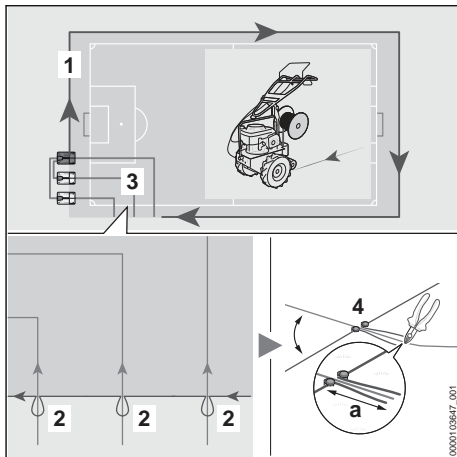


- Poser le fil de délimitation (1) de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le fil de délimitation (1) sort sur le côté de la plaque de base (4) et est posé le long de la surface praticable, à une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) par rapport à tout obstacle.
 - Le fil de délimitation sort sur le côté de la plaque de base (4) et est posé le long de la surface praticable.

Pose du point de raccordement des fils de guidage

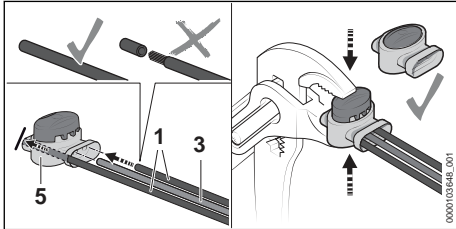
⚠ AVIS

- Pour que les fils ne risquent pas d'être endommagés lors des travaux d'entretien du gazon ou des jeux, il faut les enterrer en dessous de la couche végétale.

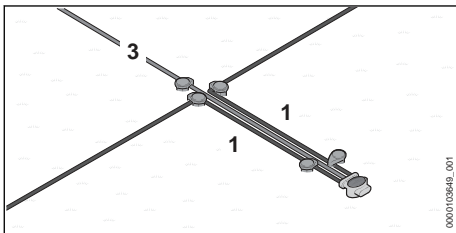


À l'installation du fil de délimitation périphérique (1), il faut poser les points de raccordement (2) avec les fils de guidage (3) :

- ▶ Aux endroits prévus, fixer le fil de délimitation (1) avec un piquet (4).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) en formant une boucle d'une longueur $a = 15$ cm et le fixer avec un autre piquet (4).
- ▶ À l'extrémité de la boucle de fil, couper le fil de délimitation (1) par ex. avec une pince coupante de côté.
- ▶ Poser le fil de guidage (3) entre les extrémités du fil de délimitation (1).
- ▶ Ajuster les extrémités des fils à la même longueur $a = 15$ cm.



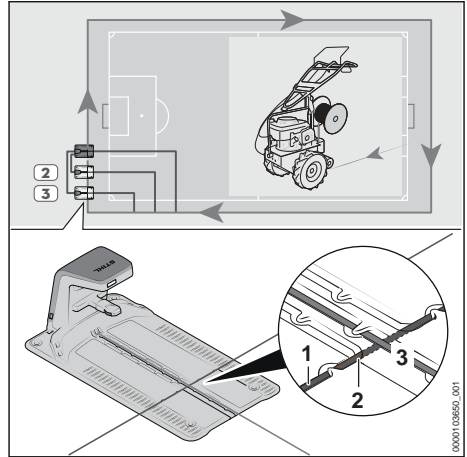
- ▶ Enfiler les extrémités des fils de délimitation (1) et du fil de guidage (3) dans le connecteur de fil (5), jusqu'en butée. Les extrémités des fils ne doivent pas être dénudées.
- ▶ Avec une pince, serrer le connecteur de fil (5) jusqu'en butée.



- ▶ Poser les fils de délimitation (1) et le fil de guidage (3) de telle sorte qu'ils soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.
- ▶ Immobiliser les fils avec des piquets supplémentaires.
- ▶ Poursuivre la pose du fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre.

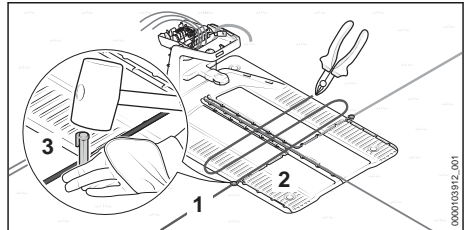
Pose du fil de délimitation sur les stations d'accueil (Équipe 3) et (Équipe 2)

Suivant le sous-sol, le fil de délimitation peut être posé à travers les plaques de base des stations d'accueil ou bien en dessous de ces plaques de base.

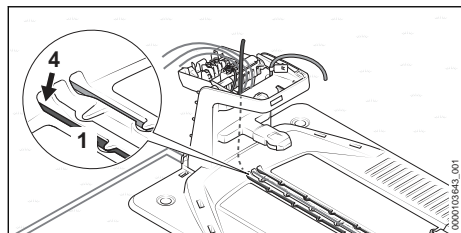


- ▶ Si le fil de délimitation (1) est posé à travers la station d'accueil :
 - ▶ Introduire l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage latéral (2) de la plaque de base de la station d'accueil et faire suivre le fil.
 - ▶ Passer le fil de délimitation (1) sous le fil de guidage (3).
 - ▶ Poser 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.
 - ▶ Répéter la procédure jusqu'à la station d'accueil principale (Équipe 1).

Pose du fil de délimitation sur la station d'accueil principale (Équipe 1)

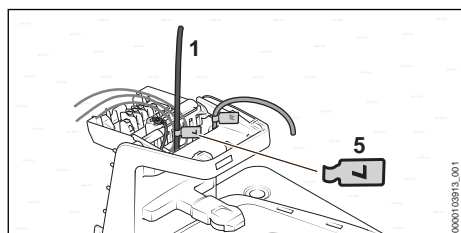


- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (2) de la station d'accueil principale (Équipe 1), avec un piquet (3).
- ▶ Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base puis couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide 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.
- ▶ Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (4) et faire suivre le fil.

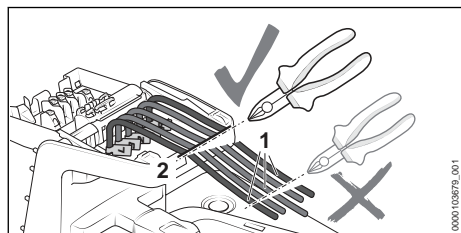
À l'intérieur de la station d'accueil, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.



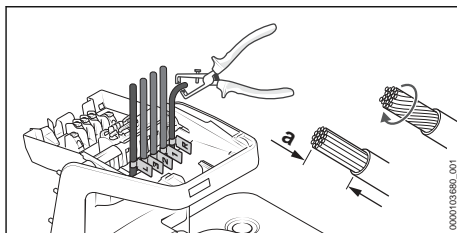
- ▶ Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant un marqueur de câble (5).

5.6 Branchement électrique de la station de base

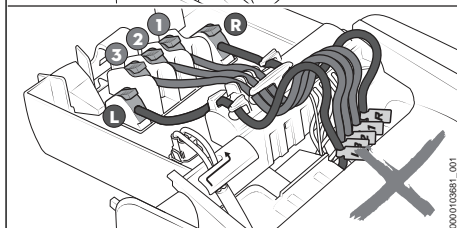
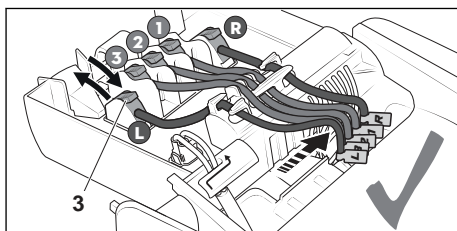
5.6.1 Branchement du fil de délimitation et du fil de guidage



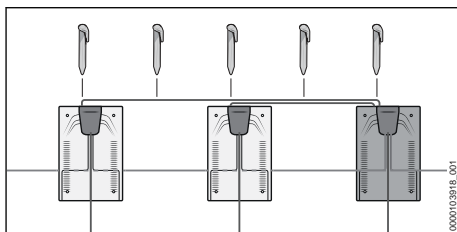
- ▶ Tendre légèrement les extrémités des fils (1) et les couper au niveau du bord (2) à l'aide d'une pince coupante de côté.



- ▶ Dénuder les extrémités des fils sur une longueur $a = 10$ mm.
- ▶ Torsader les tors 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 les fils de guidage dans les supports de câbles, de telle sorte que les fils ne forment pas de boucles.

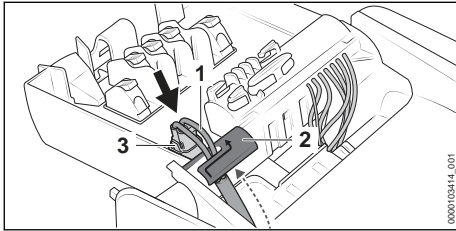


- ▶ Fixer les fils de guidage derrière la station d'accueil, avec des piquets d'installation.

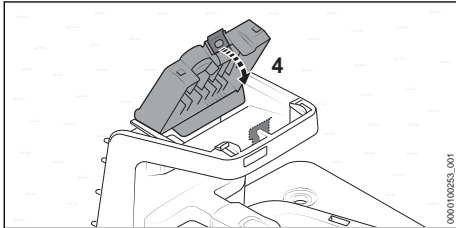
5.6.2 Branchement du câble de recharge

AVIS

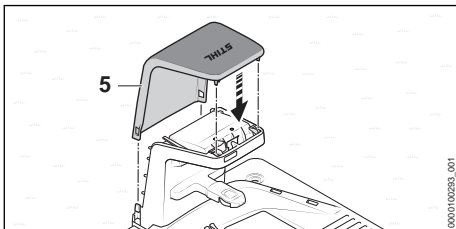
- Lorsque le câble de recharge est monté, ses connecteurs sont protégés par exemple contre le risque de pénétration de poussière et de saletés. Si les connecteurs sont encrassés, cela risque de perturber le fonctionnement de la station d'accueil.
 - ▶ Lorsque les connecteurs sont ouverts, il faut donc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



- ▶ Fixer le câble de recharge (1) dans le support de câble (2).
- ▶ Brancher la fiche (3).
La fiche (3) s'encliquette des deux côtés avec un déclic audible et perceptible au toucher.

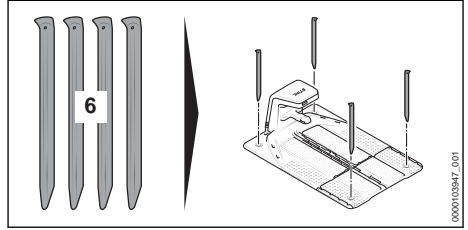


- ▶ Rabattre la pièce de recouvrement (4) vers l'avant.
La pièce de recouvrement (4) s'encliquette avec un déclic audible et perceptible au toucher.



- ▶ Monter le capot (5).

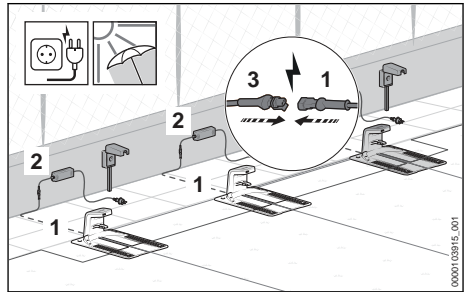
Le capot (5) s'encliquette avec un déclic audible.



- ▶ Ancrer toutes les stations d'accueil sur le sol à l'aide de quatre baïonnettes (6).

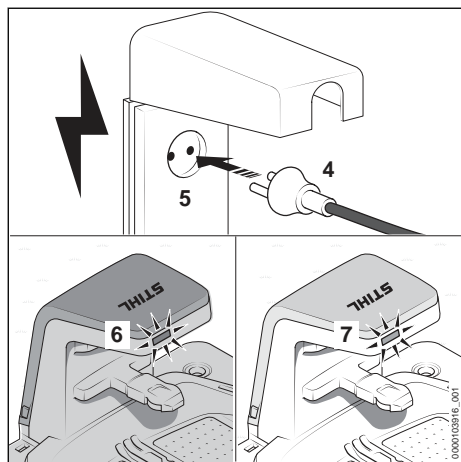
Brancher les câbles de recharge de toutes les autres stations d'accueil comme décrit dans le présent chapitre.

5.6.3 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.

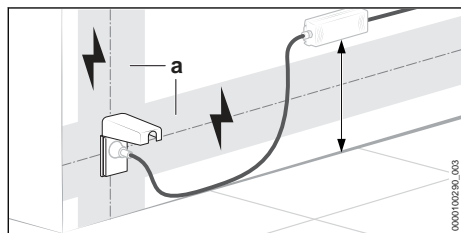
- ▶ Poser le câble de recharge de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le câble de recharge (1) se trouve en dehors de la surface à tondre.
 - Le câble de recharge (1) est posé de telle sorte que personne ne risque de trébucher.
 - Le câble de recharge (1) n'est pas tendu, ni 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).



- ▶ Brancher la fiche secteur (4) sur une prise de courant (5) installée correctement. La DEL (6) de la station d'accueil principale (Équipe 1) est allumée en vert. Les DEL (7) des autres stations d'accueil clignotent en rouge.

5.6.4 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.

5.7 Composition d'une équipe

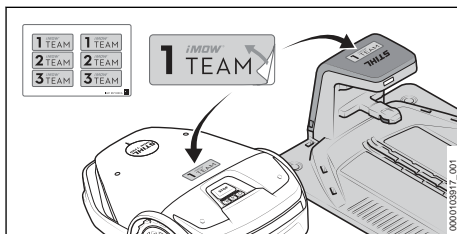
5.7.1 Préparation de l'équipe

Réinitialisation des robots de tonte

Si un robot de tonte était jusqu'à présent utilisé individuellement ou dans une autre équipe, il faut restaurer tous les paramètres standard à l'aide de l'application « MY iMOW® », 9.2.

Procéder aux réglages des robots de tonte, à l'aide de l'application « MY iMOW® » ou du portail STIHL connected, seulement après avoir terminé la configuration de l'équipe.

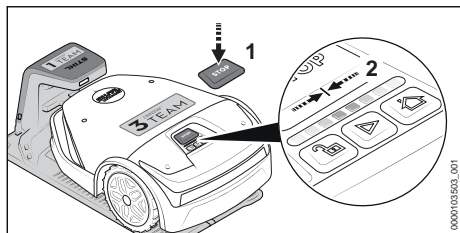
Marquage des robots de tonte et des stations d'accueil de l'équipe



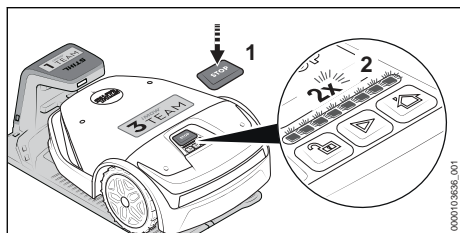
- ▶ Repérer les robots de tonte et les stations d'accueil respectives avec les autocollants joints. Dans l'ordre de droite à gauche :
 - Station d'accueil principale (Équipe 1)
 - Station d'accueil (Équipe 2)
 - Station d'accueil (Équipe 3)

Activation du verrouillage de l'appareil

La configuration de la fonction Équipe n'est possible que si le verrouillage du robot de tonte est activé.



- ▶ 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.

Désactivation de la protection par PIN

Pour la configuration de la fonction Équipe, il faut que la protection par PIN du robot de tonte soit désactivée.

- ▶ Si une protection par PIN est active, désactiver la protection par PIN à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

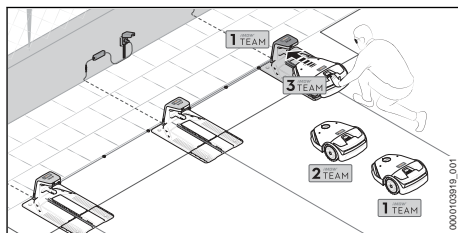
5.7.2 Composition d'une équipe

La configuration de la fonction Équipe doit être effectuée individuellement pour chaque robot de tonte, avec la station d'accueil appariée, et ce, dans l'ordre décroissant :

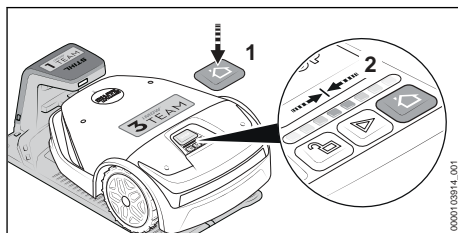
- Équipe 3
- Équipe 2
- Équipe 1

Pour configurer la fonction Équipe, il faut tout d'abord placer le robot de tonte dans la station d'accueil principale (Équipe 1).

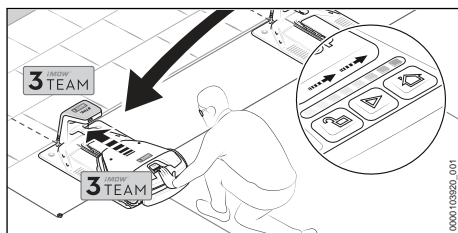
Configuration d'Équipe 3



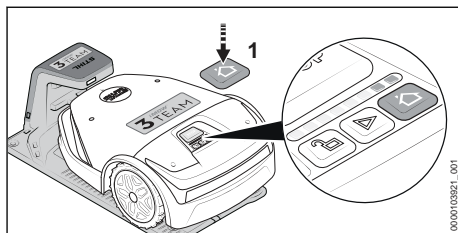
- ▶ Pousser le robot de tonte (Équipe 3) dans la station d'accueil principale (Équipe 1), jusqu'en butée.



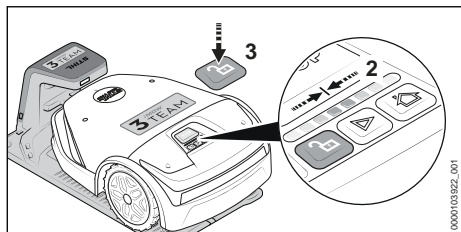
- ▶ Appuyer sur la touche « MAISON » (1) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (2) soit entièrement allumé en jaune. La fonction Équipe est active et sur le bandeau lumineux (2) un chenillard jaune défile de gauche à droite.



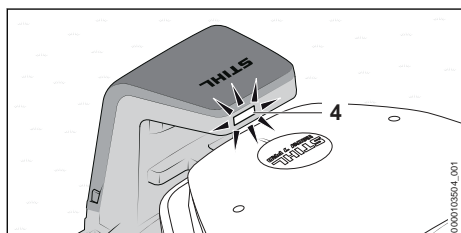
- ▶ Sortir le robot de tonte (Équipe 3) de la station d'accueil principale et le pousser jusqu'en butée dans la station d'accueil cible (Équipe 3).



- ▶ Appuyer sur « MAISON » (1).
La station d'accueil cible est confirmée.



- ▶ Appuyer sur la touche « CADENAS » (3) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (2) soit entièrement allumé en blanc. Le verrouillage du robot de tonte est désactivé.



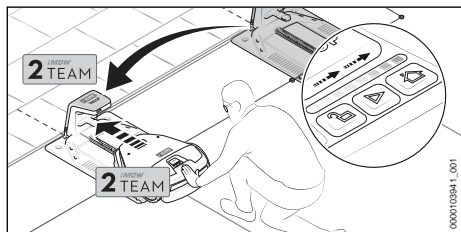
- ▶ Appuyer sur les touches suivant la combinaison affichée. La DEL (4) de la station d'accueil (Équipe 3) clignote en blanc.

La configuration d'Équipe 3 est terminée. Le robot de tonte est prêt à tondre.

Configuration d'Équipe 2

Configurer la fonction Équipe pour l'Équipe 2 en procédant comme pour l'Équipe 3.

- ▶ Pousser le robot de tonte (Équipe 2) dans la station d'accueil principale (Équipe 1), jusqu'en butée.
- ▶ Appuyer sur la touche « MAISON » et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux soit entièrement allumé en jaune. La fonction Équipe est active et sur le bandeau lumineux un chenillard jaune défile de gauche à droite.



- ▶ Sortir le robot de tonte (Équipe 2) de la station d'accueil principale et le pousser jusqu'en

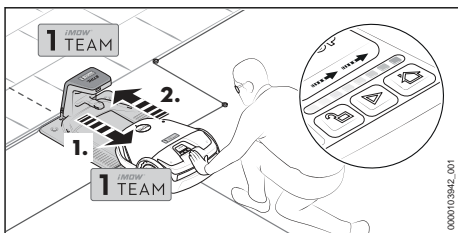
butée dans la station d'accueil cible (Équipe 2).

- ▶ Appuyer sur « MAISON ». La station d'accueil cible est confirmée.
- ▶ Appuyer sur la touche « CADENAS » et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux soit entièrement allumé en blanc. Le verrouillage du robot de tonte est désactivé.
- ▶ Appuyer sur les touches suivant la combinaison affichée. La DEL de la station d'accueil (Équipe 2) clignote en blanc.

Configuration d'Équipe 1

Configurer la fonction Équipe pour l'Équipe 1 en procédant comme pour l'Équipe 3 et l'Équipe 2.

- ▶ Pousser le robot de tonte (Équipe 1) dans la station d'accueil principale (Équipe 1), jusqu'en butée.
- ▶ Appuyer sur la touche « MAISON » et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux soit entièrement allumé en jaune. La fonction Équipe est active et sur le bandeau lumineux un chenillard jaune défile de gauche à droite.



- ▶ Sortir le robot de tonte (Équipe 1) de la station d'accueil principale (Équipe 1) et le pousser à nouveau jusqu'en butée dans la station d'accueil principale.
- ▶ Appuyer sur « MAISON ». La station d'accueil cible est confirmée.
- ▶ Appuyer sur la touche « CADENAS » et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux soit entièrement allumé en blanc. Le verrouillage du robot de tonte est désactivé.
- ▶ Appuyer sur les touches suivant la combinaison affichée. La DEL de la station d'accueil (Équipe 1) clignote en blanc.

Finalisation de la configuration de l'équipe

Procéder aux réglages des robots de tonte, à l'aide de l'application « MY iMOW® » ou du por-

tail STIHL connected, seulement après avoir terminé la configuration de l'équipe.

Les paramètres essentiels pour la fonction Équipe sont les suivants :

- Régler la même hauteur de coupe pour tous les robots de tonte
- Composer un plan de tonte et définir le fuseau horaire
- Régler le capteur de pluie
- Définir la distance de départ

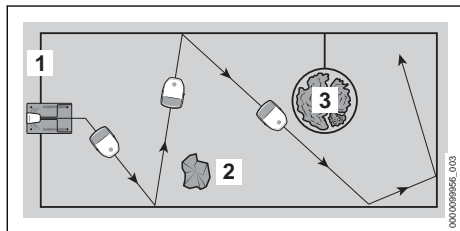
Pour définir la distance de départ, il faut que sur le robot de tonte la protection par PIN soit désactivée.

- Si une protection par PIN est active : désactiver la protection par PIN à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

6 Utilisation d'un robot de tonte individuel

6.1 Description du fonctionnement

6.1.1 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.

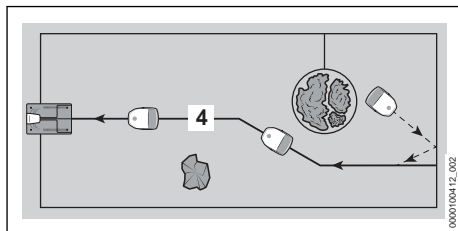
Lorsque le robot de tonte détecte un obstacle fixe (2), il ralentit, heurte l'obstacle fixe et repart ensuite dans une autre direction.

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).

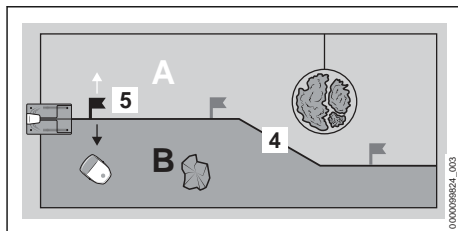
Lorsque le robot de tonte détecte une zone interdite par le fil de délimitation (3), il ralentit et repart dans une autre direction.

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 montés sur le robot de tonte ainsi qu'un système de synthèse vocale informent sur le statut actuel du robot de tonte.



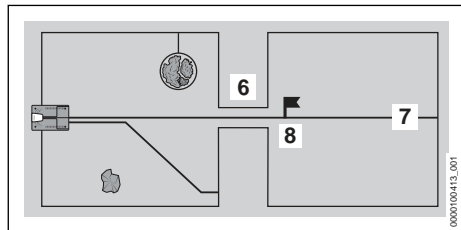
Au cours de la tonte, lorsque le niveau de charge de sa batterie devient faible, le robot de tonte cherche le fil de guidage (4) le plus proche. Une fois qu'il a détecté un fil de guidage (4), le robot de tonte suit ce fil pour retourner à la station d'accueil. La station d'accueil recharge la batterie. 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.

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

6.2.1 Planning et préparation de la surface à tondre

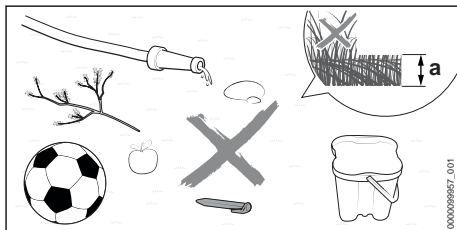
Avant la mise en service du robot de tonte, il faut planifier et préparer la surface à tondre. Cela permet d'éviter les causes de dérangement possibles et d'obtenir une installation fiable et un fonctionnement discret.

Planification de la surface à tondre

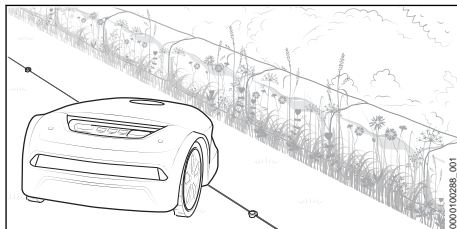
- ▶ En lisant les chapitres suivants, se familiariser avec les descriptions de la station de base et avec les instructions à suivre pour la pose des fils.
- ▶ Appliquer ces informations en les adaptant à son propre jardin :
 - Contour de la surface à tondre
 - Position de la station de base

- 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)

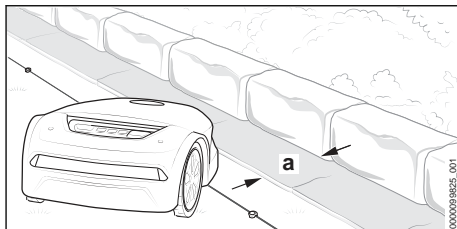
Préparation de la surface à tondre



- ▶ 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. Sur le robot de tonte, la hauteur de coupe standard est $a = 6$ 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.



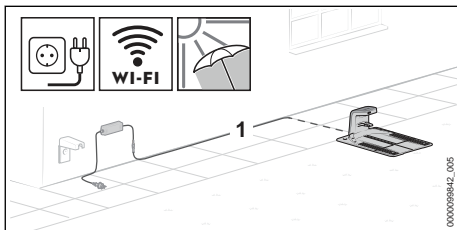
- ▶ Si l'on préfère tondre la pelouse jusqu'au bord, le long de surfaces non praticables, il faut poser des pavés ou des dalles pour former une bordure d'une largeur minimale $a \approx 24$ cm.

6.2.2 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,  6.3
- ▶ Pose du fil de délimitation,  6.4
- ▶ Pour terminer la pose du fil de délimitation,  6.5.1
- ▶ Pose du fil de guidage,  6.6.1
- ▶ Branchement électrique de la station d'accueil,  6.7.1
- ▶ Recharge du robot de tonte,  6.8.1
- ▶ Protection de l'interface radio Bluetooth®,  7.1
- ▶ Si ces opérations ne peuvent pas être exécutées : ne pas utiliser le robot de tonte mais consulter un revendeur spécialisé STIHL.

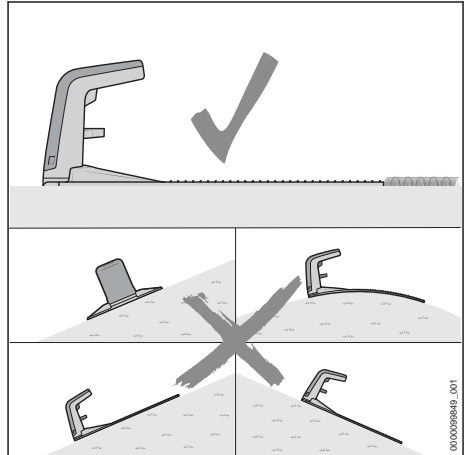
6.3 Installation de la station de base

6.3.1 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.



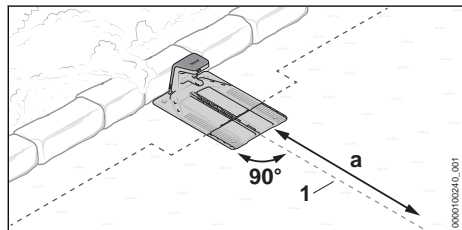
- ▶ Orienter la station d'accueil de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - La station d'accueil se trouve sur une aire plane.
 - L'ouverture de la station d'accueil est orientée vers l'avant, en direction de la surface à tondre.
 - La station d'accueil est placée à l'horizontale. 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.

6.3.2 Positionnement de la station d'accueil

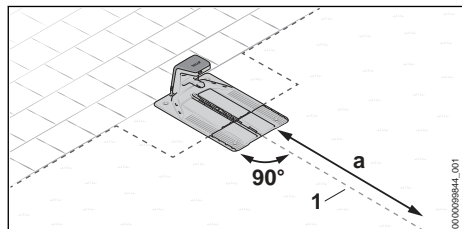
Le positionnement correct de la station d'accueil dépend de l'emplacement prévu et de son environnement.

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

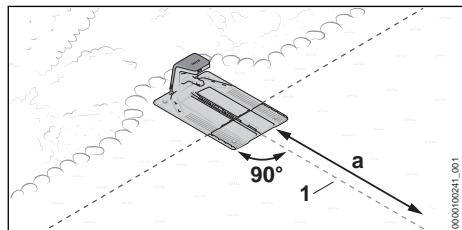
Installation de la station d'accueil sur la surface à tondre



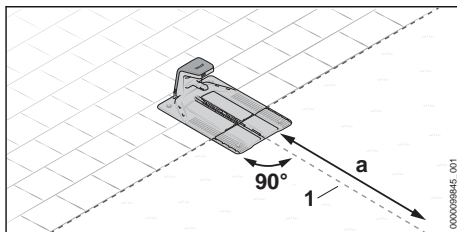
La station d'accueil se trouve sur le bord de la surface à tondre, le long d'un mur et, en partant de la station d'accueil, le fil de guidage (1) peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



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.



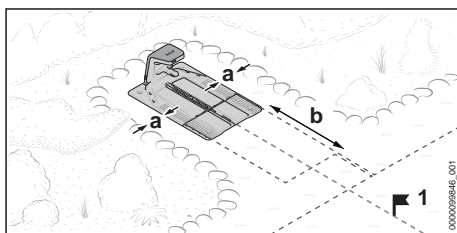
La station d'accueil se trouve en partie sur une plate-bande et en partie sur la surface à tondre, et en partant de la station d'accueil, le fil de guidage (1), peut être amené dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $a = 2$ m.



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, [§ 6.3.3.](#)
- ▶ Installer la station d'accueil sur la surface à tondre, [§ 6.3.4.](#)

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.

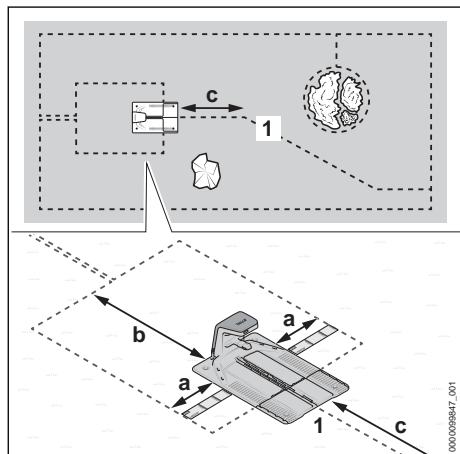
La distance entre le bord avant de la station d'accueil et la surface à tondre doit atteindre au moins la cote $b = 2$ m.

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, [§ 6.3.3.](#)
- ▶ Installer la station d'accueil en dehors de la surface à tondre, [§ 6.3.5.](#)

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 $a = 37$ cm (longueur : 1x 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 $b = 2$ 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 $c = 2$ m.

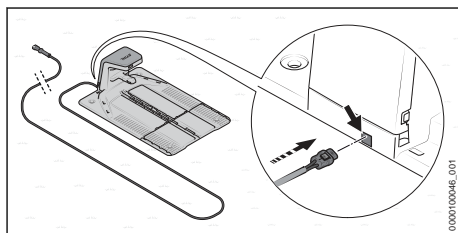
- ▶ Préparer la station d'accueil, 6.3.3.
- ▶ Installer la station d'accueil au milieu de la surface à tondre, 6.3.6.

6.3.3 Préparation de la station de base

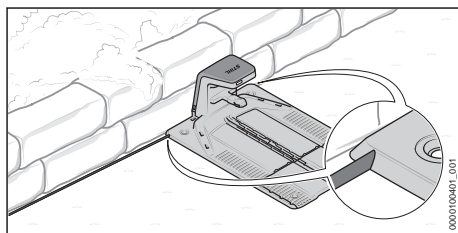
Branchement du câble de recharge

AVIS

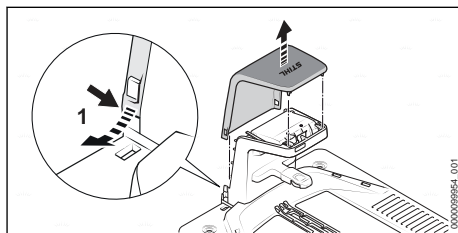
- Lorsque le câble de recharge est monté, ses connecteurs sont protégés par exemple contre le risque de pénétration de poussière et de saletés. Si les connecteurs sont encrassés, cela risque de causer des dysfonctionnements de la station de base.
 - ▶ Lorsque les connecteurs sont ouverts, il faut donc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



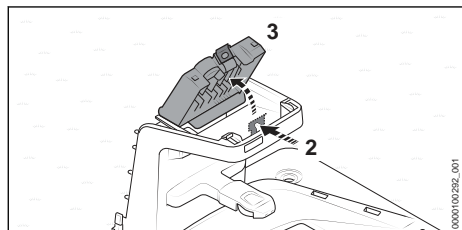
Dans la configuration standard, le câble de recharge peut être branché par l'arrière.



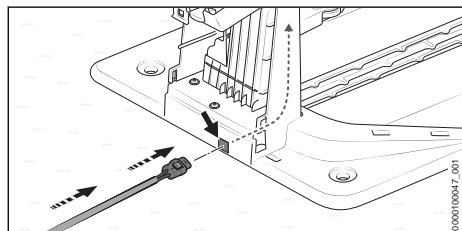
Si la station de base est placée directement contre un mur, le câble de recharge peut être posé sous la plaque de base. Le câble de recharge peut être posé de telle sorte qu'il ressorte de la plaque de base sur la gauche ou sur la droite.



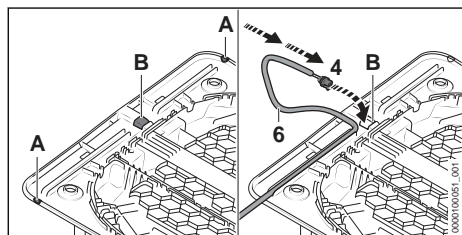
- ▶ Incurver légèrement les deux côtés du capot (1) vers l'extérieur et enlever le capot vers le haut.



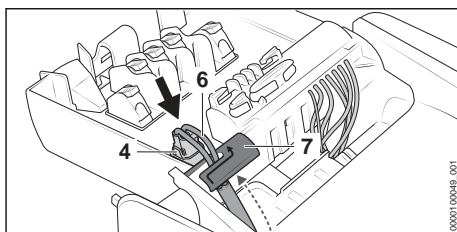
- ▶ Appuyer sur le levier d'encliquetage (2) et ouvrir la pièce de recouvrement (3).



- ▶ 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.

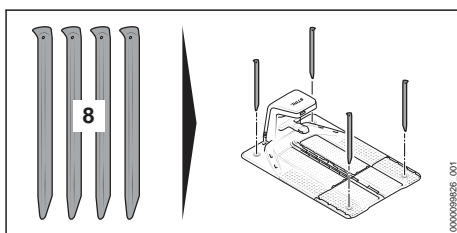


- ▶ Si la station de base est placée directement contre un mur ou que le câble de recharge doit être posé sous la plaque de base et ressortir sur le côté :
 - ▶ Du côté souhaité, à l'emplacement (A), ouvrir le bord de la plaque de base et l'ébavurer.
 - ▶ Au centre de la plaque de base, découper une 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.



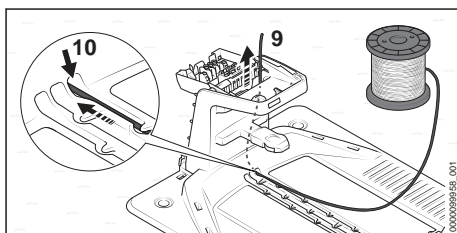
- ▶ Fixer le câble de recharge (6) dans le support de câble (7).
 - ▶ Brancher la fiche (4).
- La fiche (4) s'encliquette des deux côtés avec un déclic audible et perceptible au toucher.

Fixation de la station de base

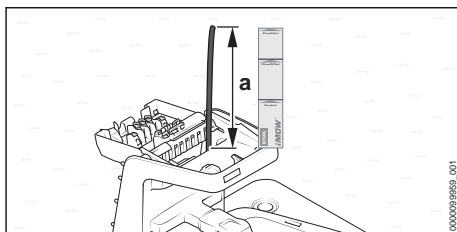


- ▶ Fixer la station de base à l'aide de quatre baïonnettes d'ancrage au sol (8).

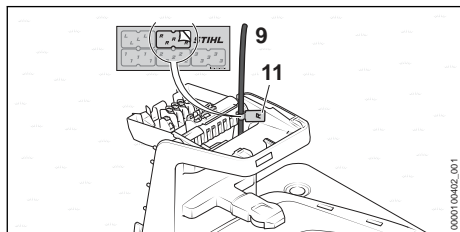
Introduction du fil de délimitation



- ▶ 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.

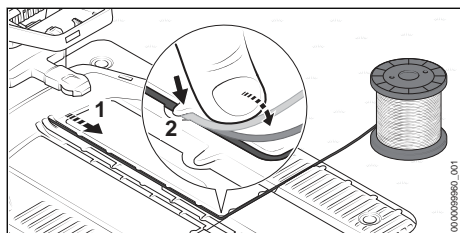


- ▶ Faire suivre le fil de délimitation jusqu'à ce qu'il dépasse, vers le haut, d'une longueur $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).

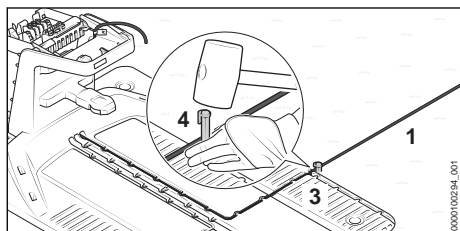


- ▶ Repérer l'extrémité du fil (9), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (11). Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.

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

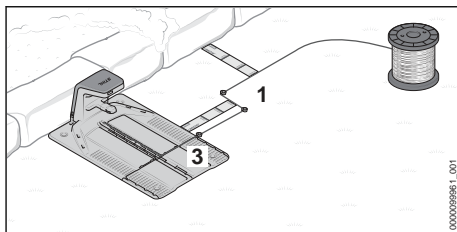



- ▶ Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (2).



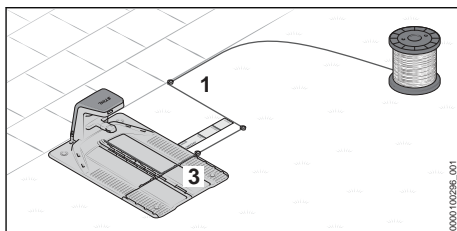
- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).


Si la station de base se trouve contre un mur :



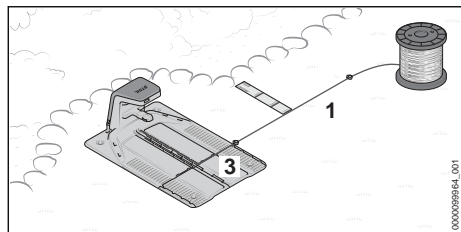
- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser ensuite le fil de délimitation (1) parallèlement à la plaque de base (3), jusqu'au bord de la surface à tondre, puis suivre le mur 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,  6.4.

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



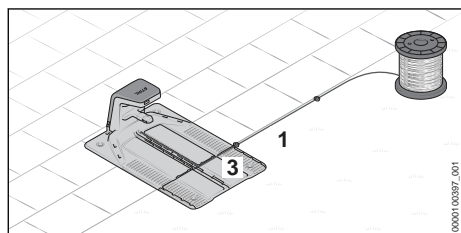
- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) parallèlement à la plaque de base (3), jusqu'au bord de la surface à tondre.
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre,  6.4.

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



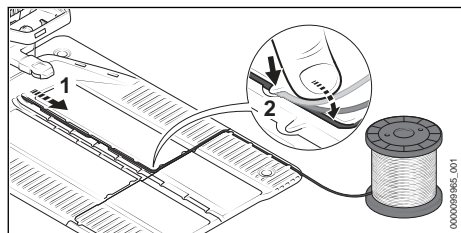
- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, parallèlement au parterre, en maintenant une distance de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 6.4.

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

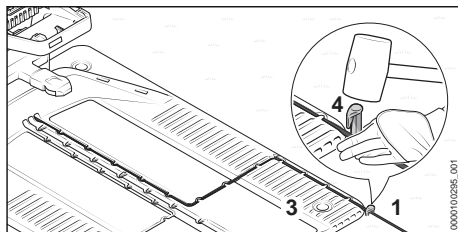


- ▶ En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté et le long de la surface praticable.
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 6.4.

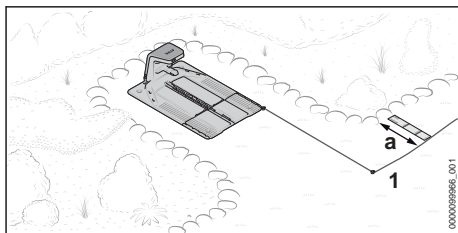
6.3.5 Installation de la station de base en dehors de la surface à tondre



- ▶ 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).

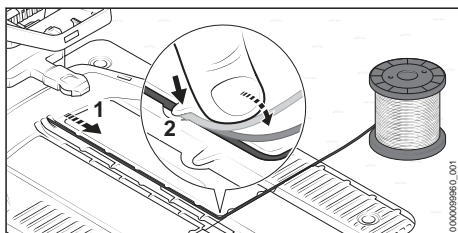


- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (3) avec un piquet (4).

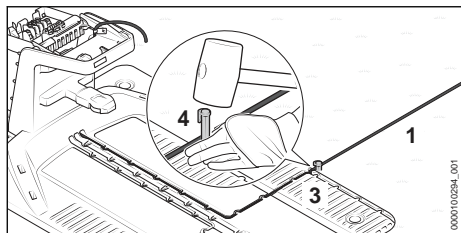


- ▶ Poser le fil de délimitation (1) vers l'avant, vers la surface à tondre. Déterminer la distance requise par rapport au bord de la surface à tondre, suivant que le bord de la surface à tondre est praticable ou qu'il est nécessaire de respecter une distance $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la surface à tondre, dans le sens des aiguilles d'une montre, 6.4.

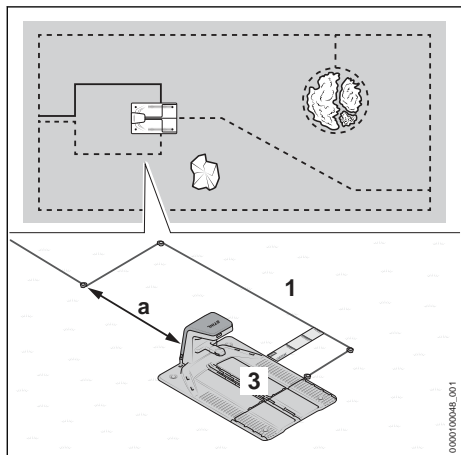
6.3.6 Installation de la station d'accueil au milieu de la surface à tondre




- ▶ 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).

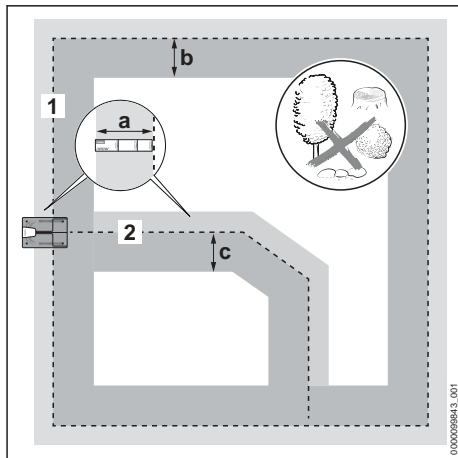


- En partant de la plaque de base (3), poser le fil de délimitation (1) vers le côté, sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- Poser le fil de délimitation (1) à une distance d'au moins $a = 2$ m en arrière de la plaque de base (3).
- Derrière la station d'accueil, 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,  6.4.

6.4 Pose du fil de délimitation

6.4.1 Consignes générales

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



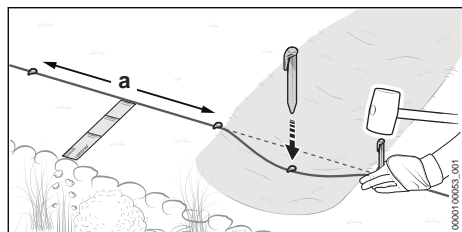
- S'assurer que la surface à tondre située le long du fil de délimitation et du fil de guidage soit plane et si possible sans aucun obstacle, sur les largeurs suivantes :
Fil de délimitation (1)
 - Vers l'extérieur : $a = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)
 - Vers l'intérieur : $b = 1,2$ 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.

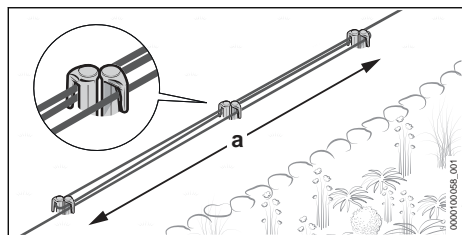
Pose d'une réserve de fil

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.

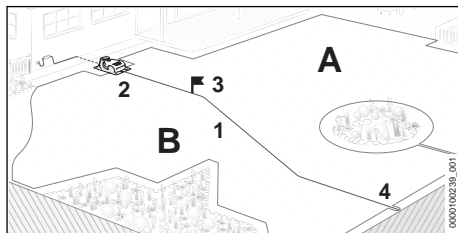
Il est donc conseillé de prévoir et de poser une réserve de fil ou plusieurs.



- ▶ 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


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

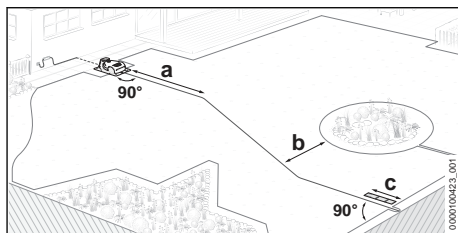
Avant de commencer, il faut soigneusement planifier la pose du fil de guidage ou de plusieurs fils de guidage. En posant le fil de délimitation, il faut déjà tenir compte de l'emplacement de tous les fils de guidage. Il faut poser au moins un fil de guidage ou au maximum trois fils de guidage.



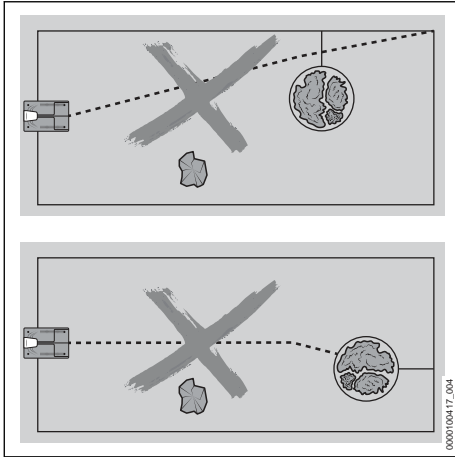
Un fil de guidage (1) remplit les fonctions suivantes :

- 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)

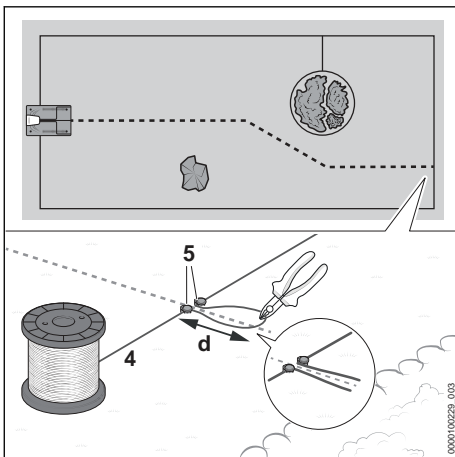
En partant de la station d'accueil (2), poser le fil de guidage (1) à travers la surface à tondre pour le raccorder avec le fil de délimitation périphérique (4) à un point le plus éloigné possible.  6.6



- ▶ 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 :

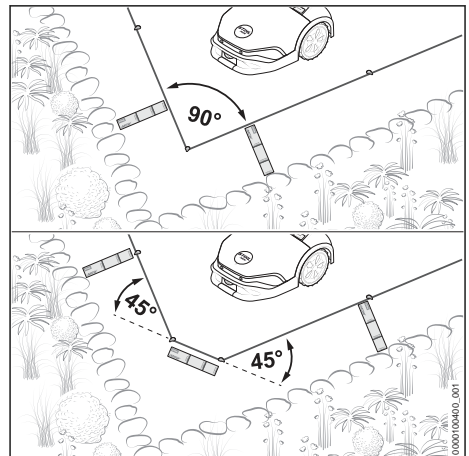
- Aux endroits prévus, fixer le fil de délimitation (4) avec un piquet (5).

- Poser le fil de délimitation (4) en formant une boucle d'une longueur $d = 15$ 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.  6.6
- Poursuivre la pose du fil de délimitation (4) autour de la surface à tondre.

6.4.3 Coins

Coins formant un angle de 90°

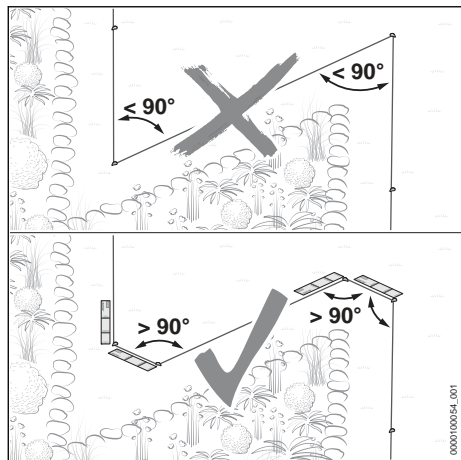
Les coins formant un angle de 90° peuvent être subdivisés en deux coins à angle de 45°. Ainsi, dans cette zone, les changements de direction du robot de tonte sont moins brusques et plus réguliers.



- 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°

Couper les coins à angle aigu < 90° 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®).

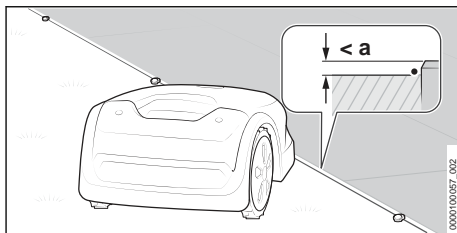
6.4.4 Surface praticable

Le robot de tonte peut circuler sur les surfaces attenant 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.



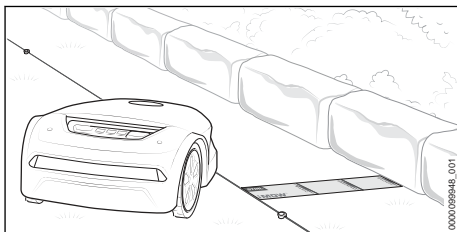
- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la surface praticable, sans laisser d'espace. La différence de hauteur maximale entre la surface praticable et la surface à tondre est $a = 1,5$ cm.

6.4.5 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.

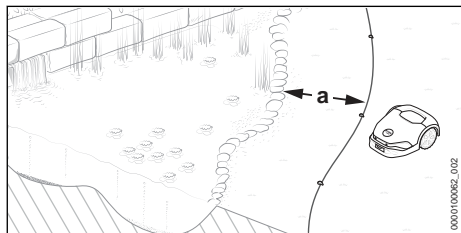
6.4.6 Plan d'eau

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



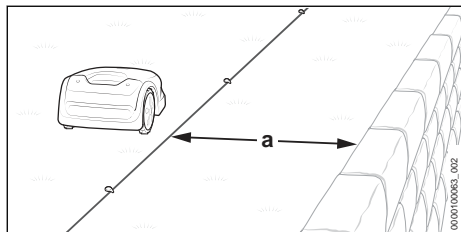
- ▶ Poser le fil de délimitation parallèlement à la rive, à une distance $a = 1 \text{ m}$.
- ▶ Si le plan d'eau se trouve sur la surface à tondre, délimiter le plan d'eau comme une surface interdite.

6.4.7 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 $a = 1 \text{ m}$.

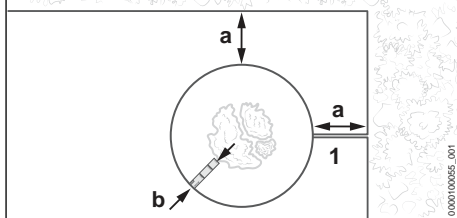
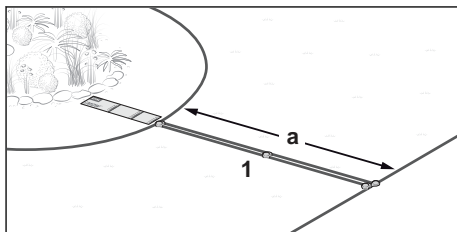
6.4.8 Surface interdite

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.

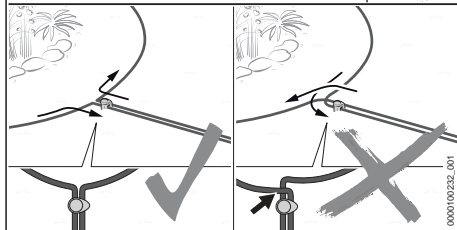
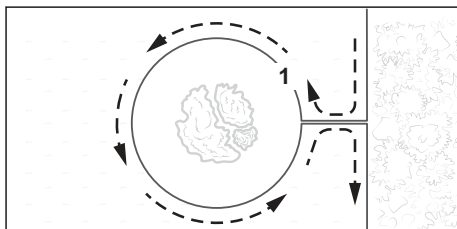
Exemples :

- 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 $a = 55 \text{ cm}$
 - Distance du fil $b = 37 \text{ cm}$ (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) (dans le cas d'un plan d'eau ou d'un bord avec risque de chute $b = 1 \text{ m}$)
 - Diamètre minimal de la surface interdite 74 cm (longueur : 2x la règle d'installation iMOW®)

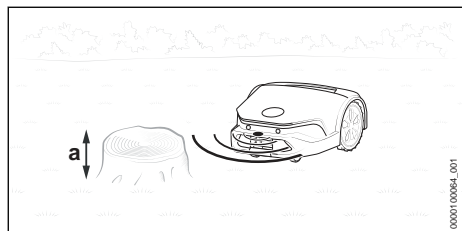


- ▶ Poser le fil de délimitation (1) autour de la zone interdite à délimiter.

- ▶ 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.

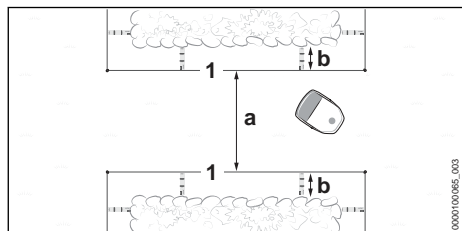
6.4.9 Obstacle fixe

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.

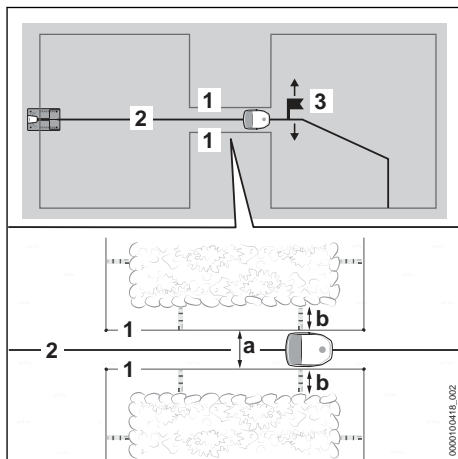
6.4.10 Passage étroit



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 $a = 2$ m
 - Si le passage étroit est délimité par des obstacles latéraux : prévoir une distance supplémentaire $b = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®)
- ▶ Si l'espace entre les fils de délimitation (1) est inférieur à la valeur minimale $a = 2$ m : Poser un fil de guidage au centre du passage étroit.

Passage étroit avec fil de guidage



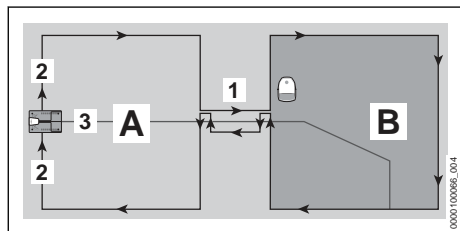
Un fil de guidage (2) assure le guidage précis du robot de tonte à travers un passage étroit, tant qu'un espace minimal (a) est maintenu entre les fils de délimitation (1).

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 $a = 55$ cm
 - Si le passage étroit est délimité par des obstacles latéraux : prévoir une distance supplémentaire $b = 37$ 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 $b = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) : configurer un couloir pour pouvoir guider le robot de tonte vers une autre surface à tondre (6.4.11) ou délimiter la zone du passage étroit par rapport à la surface à tondre.

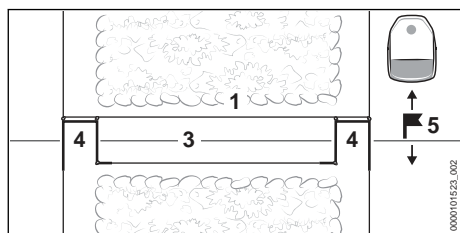
6.4.11 Couloir

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).



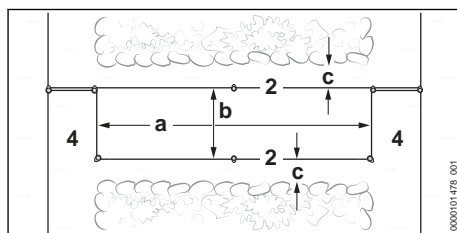
Des boucles de fil (4) signalent au robot de tonte qu'il se trouve à l'entrée ou à la sortie d'un couloir.

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® ».

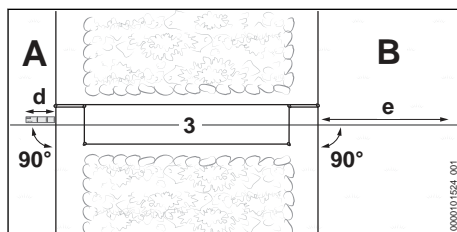
En circulant dans un couloir, le robot de tonte ne coupe pas l'herbe.

Consignes générales



► S'assurer que les conditions suivantes sont remplies :

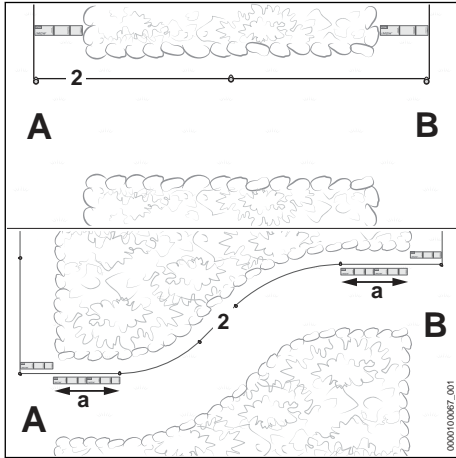
- Distance minimale entre les boucles de fil (4) : au moins $a = 74$ cm (longueur : $2x$ la règle d'installation iMOW®).
- Distance entre les fils de délimitation (2) : au moins $b = 55$ cm.
- Distance par rapport à des obstacles latéraux : au moins $c = 15$ cm.



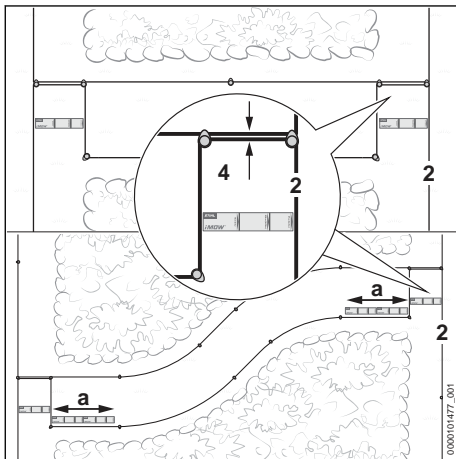
► S'assurer que les conditions suivantes sont remplies :

- 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

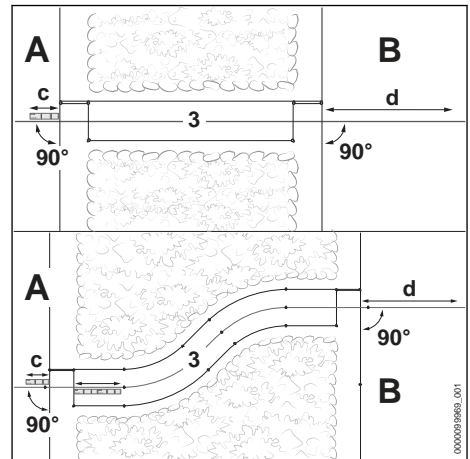


- ▶ Faire passer le fil de délimitation (2) de la surface à tondre principale (A) dans la surface à tondre (B) comme montré sur l'illustration.
- ▶ Si le couloir décrit une courbe : au début et à la fin du couloir, il faut poser le fil de délimitation (2) en ligne droite et à angle droit (90°) par rapport 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®).

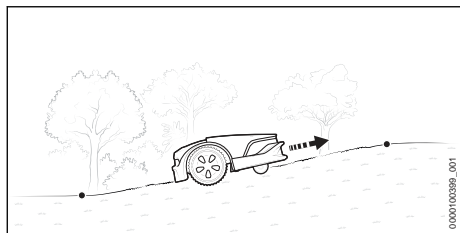
- ▶ Poser le fil de délimitation (2), à une distance d'au moins 55 cm, parallèlement en direction de la surface à tondre principale (A).
- ▶ Poser le fil de délimitation (2) en direction de la surface à tondre principale (A) de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et juxtaposés, sans 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).



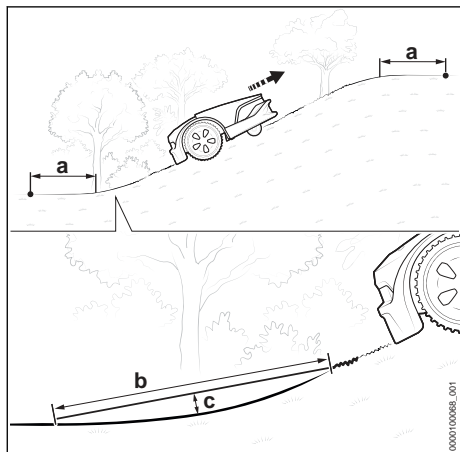
- ▶ Sur la surface à tondre principale (A), poser le fil de guidage (3) en ligne droite et à angle droit (90°) par rapport au couloir, sur une longueur d'au moins $c = 37$ cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®).
- ▶ Poser le fil de guidage au centre du couloir.
- ▶ À la sortie du couloir, poser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

6.4.12 Montées / descentes

Le robot de tonte peut graver et tondre des pentes allant jusqu'à 45 %. Avec le kit de mise à niveau 10, roues de traction iMOW®, il est possible de graver et de tondre des pentes allant jusqu'à 55 %. Le kit de mise à niveau 10 est livrable à titre d'accessoire optionnel.



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

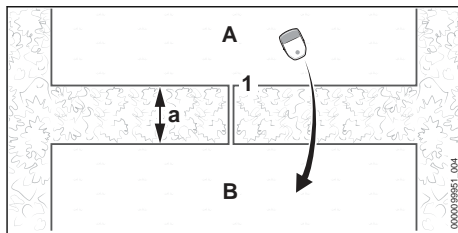


- ▶ Si la surface à tondre comporte une déclivité de plus de 27 % : poser le fil de délimitation à une distance $a =$ au moins 1,20 m avant et après la montée / descente.
- ▶ Pour que le robot de tonte puisse franchir la zone de transition entre le plan incliné et le plan horizontal, le rayon de cette 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.

6.4.13 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.

6.4.14 Petite surface à tondre

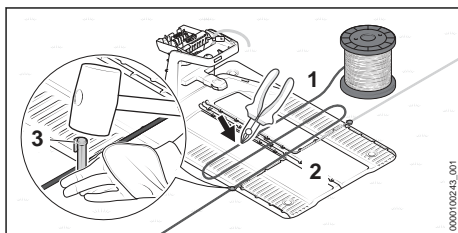
Dans le cas d'une petite surface à tondre nécessitant moins de 20 m de fil de délimitation, il faut utiliser le module STIHL pour petite surface AKM 100.

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.

6.5 Pour terminer la pose du fil de délimitation

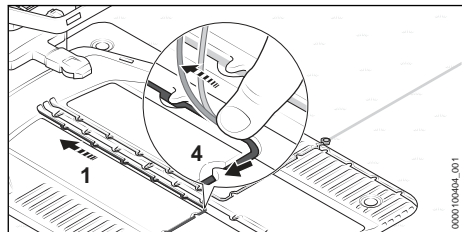
6.5.1 Pour terminer la pose du fil de délimitation

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

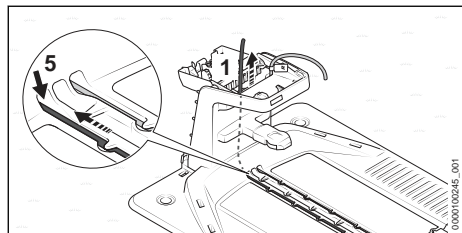


- ▶ Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (2) avec un piquet (3).

- ▶ 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.

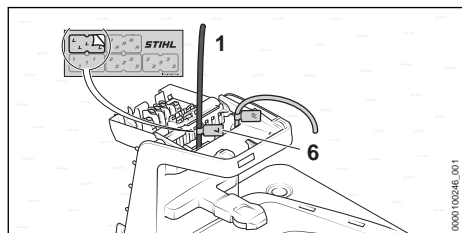


- ▶ Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (4).



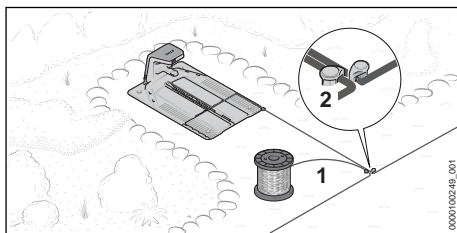
- ▶ Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (5) et faire suivre le fil.

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

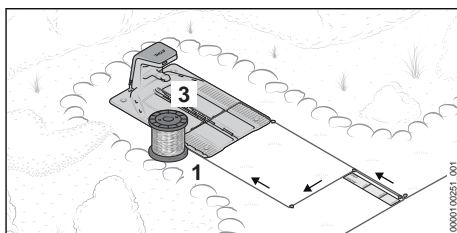


- ▶ Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (6).

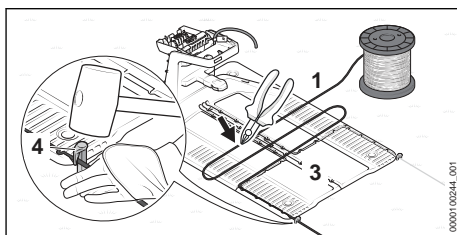
Station de base en dehors de la surface à tondre



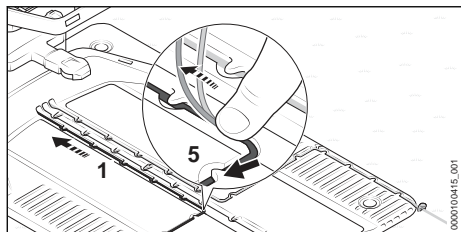
- ▶ Faire passer le fil de délimitation (1) tout près du fil de délimitation déjà posé et le fixer avec un piquet (2).



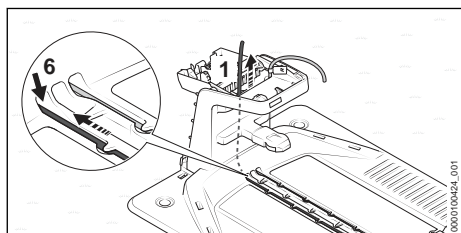
- ▶ Ramener le fil de délimitation (1) en direction de la station de base, sur une longueur de 37 cm (longueur : 1x la règle d'installation iMOW®) de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.
- ▶ Ramener le fil de délimitation (1) vers le bord puis 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.

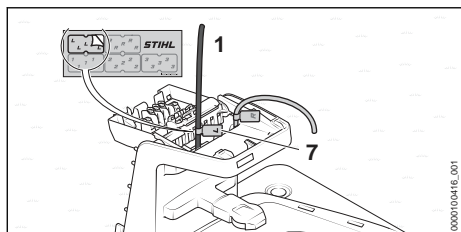


- Poser le fil de délimitation (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (5).



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

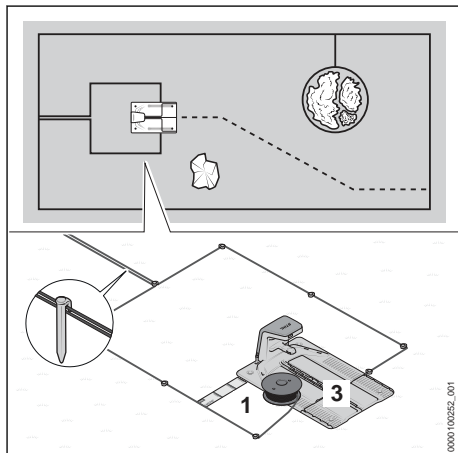
À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.



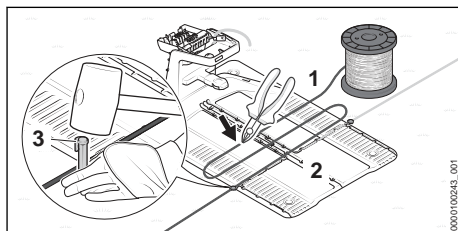
- Repérer l'extrémité du fil (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (7).

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® ».

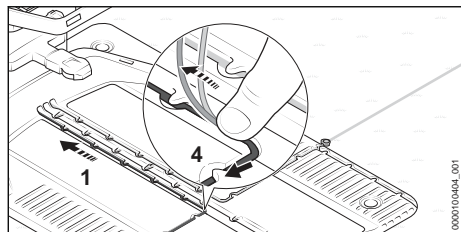
Installation de la station d'accueil au milieu de la surface à tondre



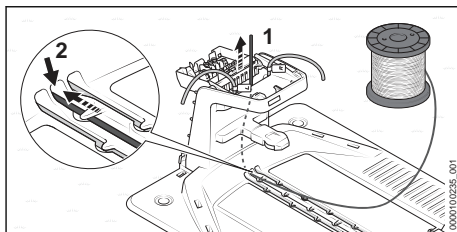
- Faire passer le fil de délimitation (1) tout près du fil de délimitation déjà posé.
- Ramener le fil de délimitation (1) vers la station de base, de telle sorte que les segments du fil soient parallèles et étroitement rapprochés sans se croiser.
- En contournant la plaque de base (3) à une distance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



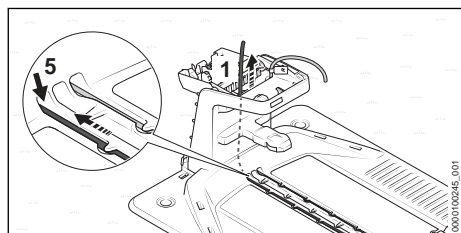
- Fixer le fil de délimitation (1) directement au bord de la plaque de base (2) avec un piquet (3).
- Avec le fil de délimitation (1), mesurer deux fois la largeur de la plaque de base (2) et couper le fil de délimitation (1) à cette longueur à l'aide d'une pince coupante de côté.



- 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).

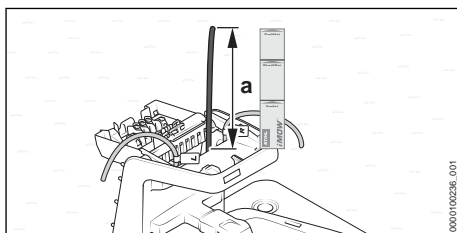


- Introduire l'extrémité du fil de guidage (1) dans le passage central (2) et faire suivre le fil. À l'intérieur de la station de base, pousser le fil de guidage (1) vers le haut.

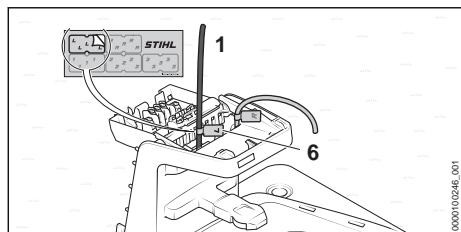


- Glisser l'extrémité du fil de délimitation (1) dans le passage gauche (5) et faire suivre le fil.

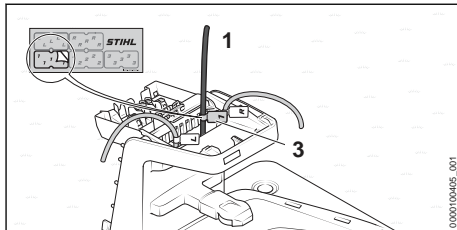
À l'intérieur de la station de base, pousser l'extrémité du fil (1) vers le haut.



- 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 (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (6).




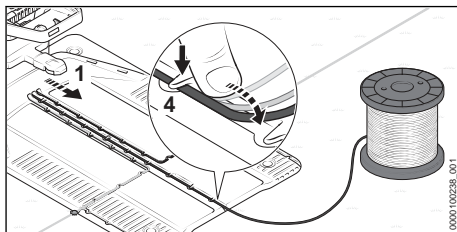
- Repérer l'extrémité du fil de guidage (1), à proximité du carter, en mettant le marqueur de câble adéquat (3). Le marquage facilite ensuite le branchement sur la borne respective.

6.6 Pose du fil de guidage

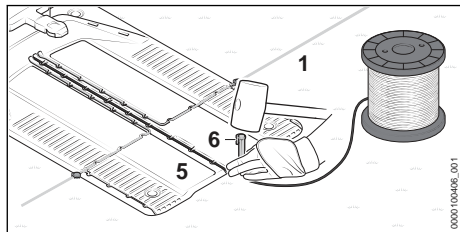
6.6.1 Pose du fil de guidage

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

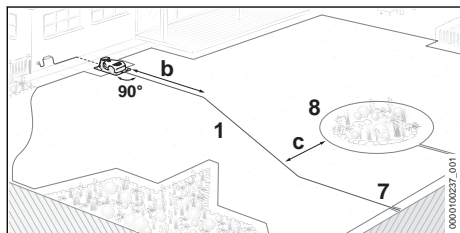
- Tenir compte des consignes générales concernant la pose du fil de guidage,  6.4.2.



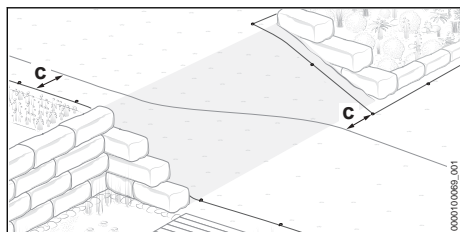
- Poser le fil de guidage (1) dans la plaque de base de telle sorte qu'il se trouve à plat dans le conduit de câbles et soit fixé par les baïonnettes (4).



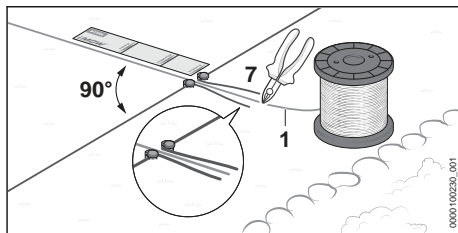
- Fixer le fil de guidage (1) directement au bord de la plaque de base (5) avec un piquet (6).



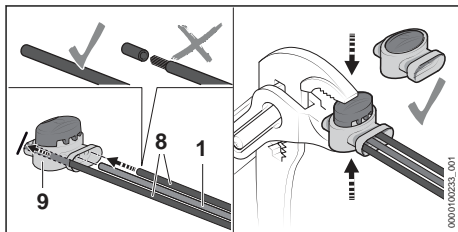
- En partant à angle droit (90°) de la station de base, poser le fil de guidage (1) dans la surface à tondre, en ligne droite sur une longueur $b = 2$ m.
- Amener le fil de guidage (1) jusqu'à la boucle de fil (7), sur la périphérie de la surface à tondre. La distance par rapport au fil de délimitation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



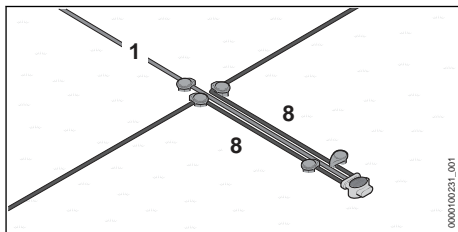
- À flanc de coteau, poser le fil de guidage en diagonale. La distance par rapport au fil de délimitation doit atteindre au moins la cote $c = 27,5$ cm.



- Poser le fil de guidage (1) à angle droit (90°) et en ligne droite sur une longueur d'au moins 37 cm (longueur : $1 \times$ 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.



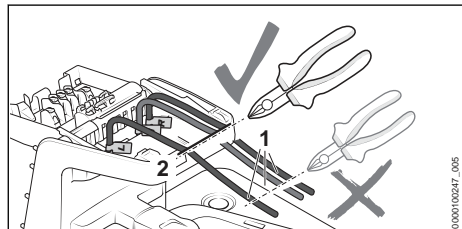
- Enfiler les extrémités des fils de délimitation (8) et du fil de guidage (1) dans le connecteur de fil (9), jusqu'en butée. Les extrémités des fils ne doivent pas être dénudées.
- Avec une pince, serrer le connecteur de fil (1) jusqu'en butée.



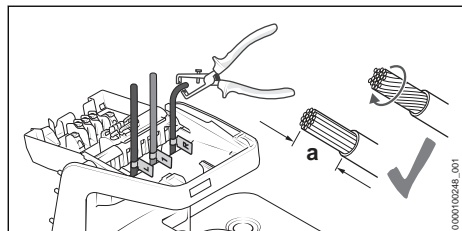
- Poser les fils de délimitation (8) et le fil de guidage (1) de telle sorte qu'ils soient parallèles et étroitement rapprochés, sans se croiser.
- Immobiliser les fils avec des piquets supplémentaires.

6.7 Branchement électrique de la station de base

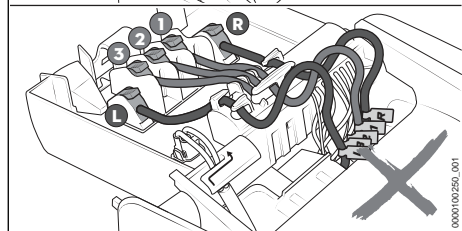
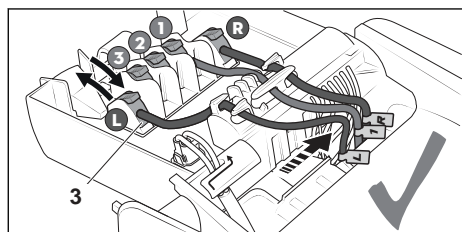
6.7.1 Branchement du fil de délimitation et du fil de guidage



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

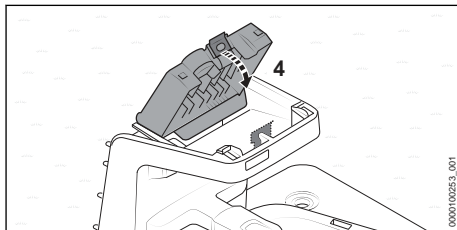


- ▶ Dénuder les extrémités des fils sur une longueur $a = 10$ mm.
- ▶ Torsader les torons de telle sorte qu'aucun fil ne soit écarté.

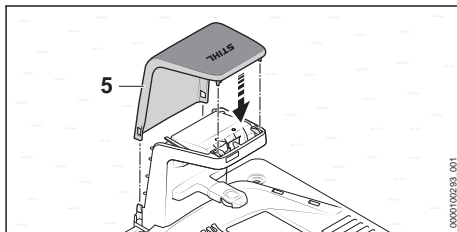


- ▶ Assigner les extrémités de fils préalablement étiquetées aux bornes correspondantes.
- ▶ Actionner le levier (3) de la borne respective vers l'arrière pour l'ouvrir.

- ▶ 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.

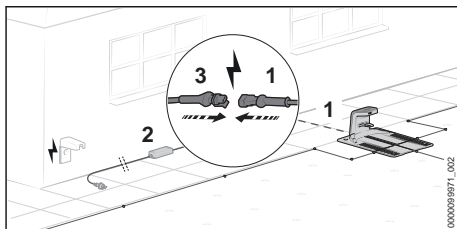


- ▶ Rabattre la pièce de recouvrement (4) vers l'avant. La pièce de recouvrement (4) s'encliquette avec un déclic audible et perceptible au toucher.



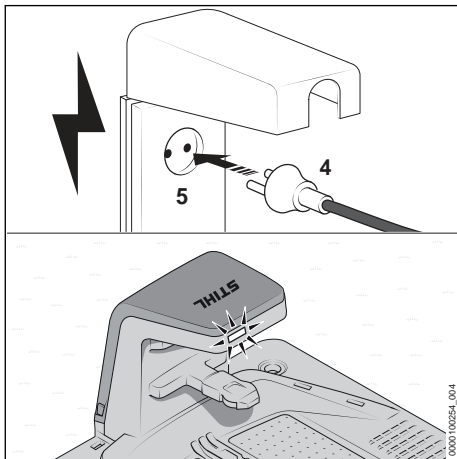
- ▶ Monter le capot (5). Le capot (5) s'encliquette avec un déclic audible.

6.7.2 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).

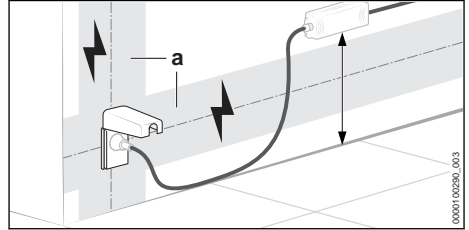
- ▶ Choisir l'emplacement du bloc d'alimentation secteur (2) de telle sorte que les conditions suivantes soient remplies :
 - Le bloc d'alimentation secteur (2) et le cordon d'alimentation électrique se trouvent en dehors de la surface à tondre.
 - Une prise de courant adéquate se trouve à portée du 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).



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

6.7.3 Fixation du bloc d'alimentation secteur sur un mur

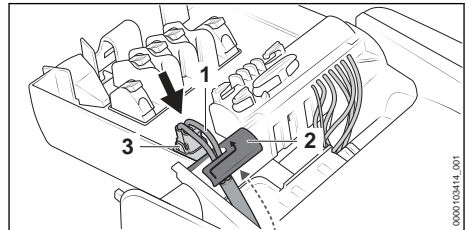
Le bloc d'alimentation secteur peut être fixé sur un mur.



- ▶ 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.

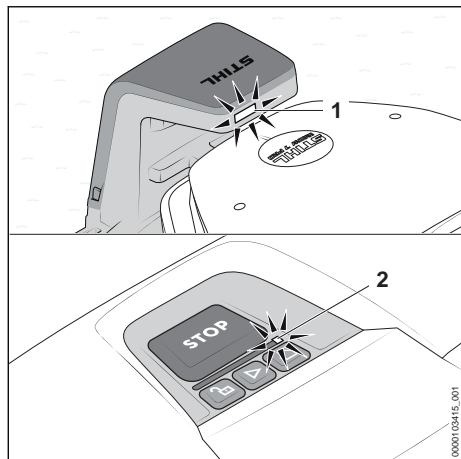
6.8 Recharge du robot de tonte

6.8.1 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, 17.7.

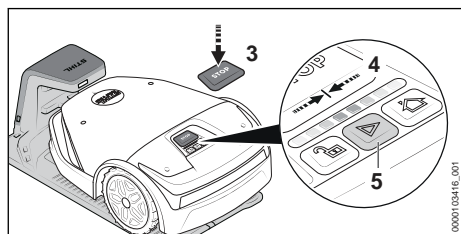


La DEL (1) de la station d'accueil clignote en blanc. Sur le bandeau lumineux du robot de tonte, une DEL (2) clignote en blanc.

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.

7 Protection de l'interface radio Bluetooth®

7.1 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® ».

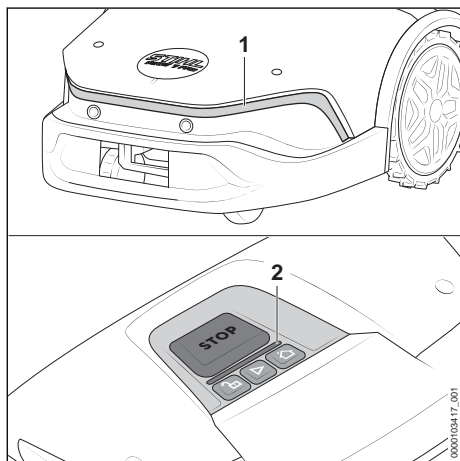
- ▶ Télécharger l'application « MY iMOW® » dans l'App Store de l'appareil mobile et créer un compte.
- ▶ Ajouter le robot de tonte sur ce compte.
- ▶ Suivre les instructions affichées à l'écran et protéger l'interface radio Bluetooth® avec un mot de passe.

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.

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

8.1 Bandeaux lumineux sur le robot de tonte



Les bandeaux lumineux (1 et 2) indiquent l'état du robot de tonte et signalent des dérangements.

Le bandeau lumineux avant (1) n'est activé qu'en cas de changement d'état et il reste alors allumé pendant 20 secondes.

Signal lumineux blanc :

- Pas de cycle de tonte actif.
- Du côté extérieur droit, une DEL émet une lumière pulsée blanche : le robot de tonte se trouve dans la station d'accueil et est en ordre de marche.
- Du côté extérieur droit, une DEL clignote en blanc : le robot de tonte se trouve dans la station d'accueil et se recharge.

Signal lumineux vert :

- Un cycle de tonte est en cours.
- Le bandeau lumineux arrière (2) montre la progression du cycle de tonte.

Signal lumineux rouge :

- Du côté extérieur droit, une DEL émet une lumière pulsée rouge : le verrouillage de l'appareil est actif.
- Signal de dérangement.

Signal lumineux bleu - sur le bandeau lumineux arrière (2) :

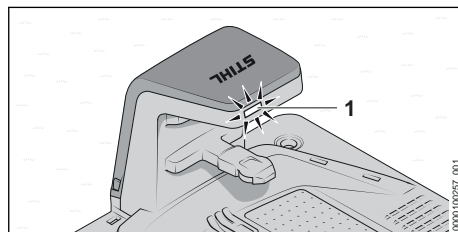
- Le robot de tonte reçoit une mise à jour du système.

Chenillard blanc de gauche à droite :

- Le robot de tonte redémarre ou vérifie son système.

Si l'on a activé « l'animation de l'environnement » à l'aide de l'application « MY iMOW® », le bandeau lumineux avant (1) est continuellement allumé en blanc 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 ».

8.2 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 en vert :

- 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 en rouge :

- Il y a un dérangement.

La DEL (1) est allumée de couleur bleue :

- Communication avec le robot de tonte.

Utilisation de la station d'accueil en équipe

Lorsqu'on utilise la fonction Équipe, les signaux lumineux suivants sont ajoutés à la liste des affichages possibles du statut de la station d'accueil.

La DEL (1) est allumée en vert :

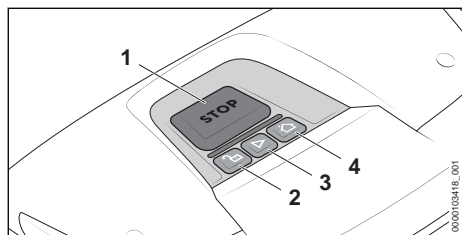
- Le robot de tonte ne se trouve pas dans la station d'accueil.
- Il s'agit-là de la station d'accueil principale (Équipe 1)
- Les fils de guidage et le fil de délimitation sont correctement posés et branchés et l'assignation du robot de tonte à la station d'accueil respective a réussi.

La DEL (1) émet une lumière pulsée verte :

- Le robot de tonte ne se trouve pas dans la station d'accueil.
- Il s'agit-là de la station d'accueil (Équipe 2) ou (Équipe 3).
- Les fils de guidage et le fil de délimitation sont correctement posés et branchés et l'assignation du robot de tonte à la station d'accueil respective a réussi.

9 Commande et réglage du robot de tonte

9.1 Tableau de commande



Les fonctions de base du robot de tonte peuvent être commandées à l'aide des touches (1 à 4). 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 le cycle de tonte et retourne ensuite automatiquement à la station d'accueil.

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 d'accueil

- ▶ Appuyer sur « MAISON » (4).
Le robot de tonte retourne à la station d'accueil.

Déblocage du robot de tonte

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

Demande d'informations

- ▶ Appuyer sur « CADENAS » (2).
Le robot de tonte donne des informations vocales sur son état actuel.

9.2 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
 - Réglage des heures de tonte (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
 - Installation de la protection par PIN
 - 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 »
- 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

Utilisation des robots de tonte en équipe

Pour l'utilisation en équipe, il faut effectuer sur les robots de tonte les paramètres suivants :

- Déterminer la hauteur de coupe
- Composer un plan de tonte et définir le fuseau horaire
- Régler le capteur de pluie
- Définir la distance de départ

Les paramètres du plan de tonte, de la hauteur de coupe et du fuseau horaire doivent être identiques sur tous les robots de tonte de l'équipe.

Ces paramètres doivent être effectués individuellement sur chacun des robot de tonte.

La fonction Équipe implique une restriction des paramètres suivants de l'application

« MY iMOW® » :

- Contrôle du signal de fil (possible uniquement avec le robot de tonte assigné à la station d'accueil principale (Équipe 1))

Les paramétrages suivants de l'application « MY iMOW® » ne sont pas disponibles avec la fonction Équipe :

- Sélection de zone
- Définition de points de départ

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.

9.3 STIHL connected

Les principaux paramétrages peuvent être effectués à partir d'un ordinateur, via le portail STIHL connected, ou bien à partir d'un terminal mobile, avec l'application STIHL connected.

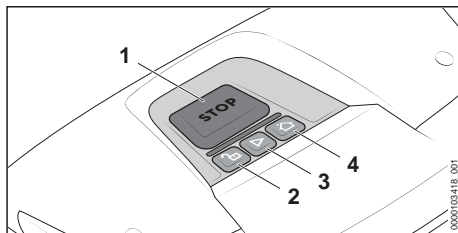
Le robot de tonte peut être connecté avec un ordinateur ou un terminal portable via une connexion sans fil (Wi-Fi) ou une connexion sur le réseau de téléphonie mobile.

Par rapport à l'application « MY iMOW® », certaines fonctions sont restreintes.

Fonctions principales

- Gestion de la flotte de machines
- Démarrage et arrêt d'un cycle de tonte
- Plan de tonte
- Réglage de la hauteur de coupe
- Statut, analyse et rapport
- 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

9.4 Utilisation de la protection par PIN



Les touches (3 et 4) peuvent être protégées par PIN. Lorsque la protection par PIN est active, le robot de tonte ne peut plus être commandé directement par les touches. La protection par PIN peut être installée à l'aide de l'application « MY iMOW® ».

Les touches « STOP » (1) et « CADENAS » (2) ne sont pas comprises dans la protection par PIN. Il est donc possible de stopper le robot de tonte même si la protection par PIN est active.

Commande du robot de tonte lorsque la protection par PIN est active

- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
- ▶ Appuyer sur « CADENAS » (2).
- ▶ Appuyer sur les touches éclairées « DÉMARRAGE » (3) ou « MAISON » (4).
- ▶ Saisir le PIN à l'aide des touches éclairées (de 2 à 4).
Si le code saisi est correct, la protection par PIN est désactivée pendant 60 secondes.
- ▶ Appuyer sur la touche souhaitée, pour démarrer le cycle de tonte (3) ou pour renvoyer le robot de tonte à la station d'accueil (4).
Si l'on n'actionne aucune touche ou que l'on saisit un PIN incorrect, au bout de 60 secondes, le robot de tonte poursuit son action actuelle.

10 Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage

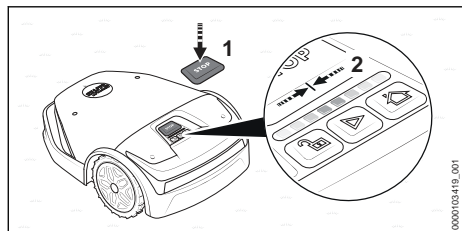
10.1 Arrêt du robot de tonte et activation de son verrouillage





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.



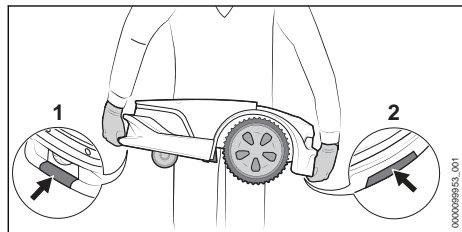
- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
Le robot de tonte est arrêté et verrouillé.
- ▶ Appuyer sur la touche « STOP » (1) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que le bandeau lumineux (2) soit entièrement allumé de couleur rouge.
- ▶ Appuyer sur « STOP » (1).
Le bandeau lumineux (2) clignote deux fois.
Le verrouillage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

11 Transport

11.1 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.

11.2 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.

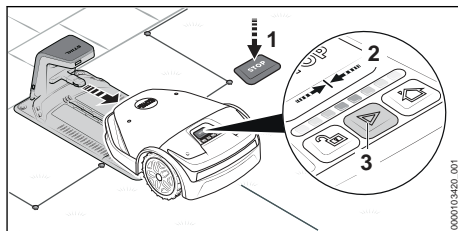
Pour les prescriptions relatives au transport, voir : www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Rangement

12.1 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 « DÉMARRAGE » (3).
Le mode « hibernation » est désactivé et le robot de tonte est remis en ordre de marche.

12.2 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,  17.6.
 - 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.

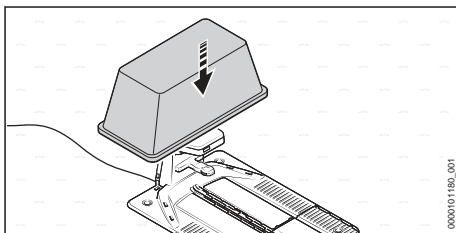
AVIS

- 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.

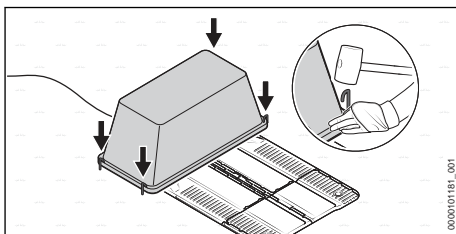
12.3 Rangement de la station d'accueil, du câble de recharge et du bloc d'alimentation secteur

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

S'il 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.

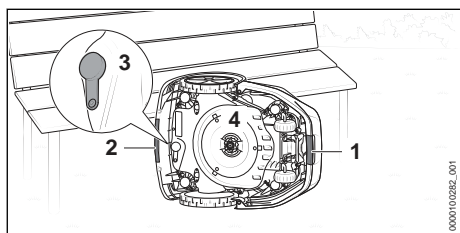
- ▶ Nettoyer tous les composants.
- ▶ Débrancher le câble de recharge de la station d'accueil et du bloc d'alimentation secteur et l'enrouler.
- ▶ Démontez le bloc d'alimentation secteur et enrouler le cordon d'alimentation électrique.
- ▶ Débrancher le fil de délimitation et le fil de guidage de la 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.

13 Nettoyage

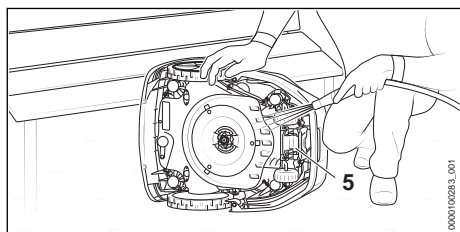
13.1 Nettoyage du robot de tonte



- 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).
- ▶ 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 contacts de recharge (5) avec un chiffon humide.
- ▶ Nettoyer le capot et le tableau de commande avec un chiffon humide.

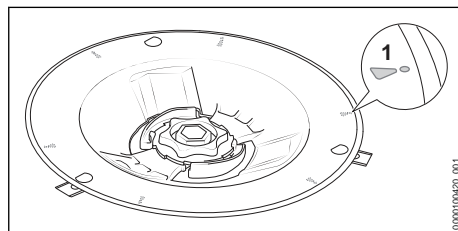
13.2 Nettoyage de la station de base, du bloc d'alimentation secteur, du câble de recharge et des connecteurs

- ▶ 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.

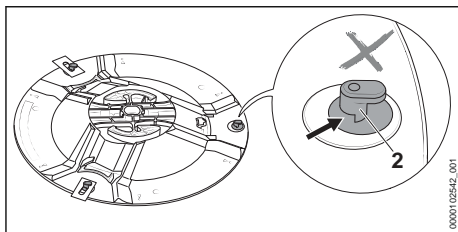
14 Maintenance et remplacement des lames

14.1 Contrôle visuel

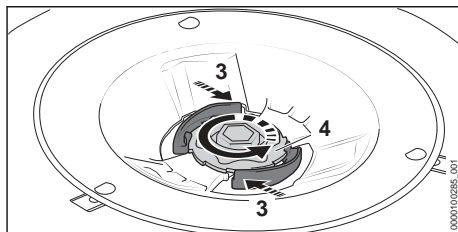
- ▶ Contrôler régulièrement le robot de tonte :
 - Contrôler la propreté des contacts de recharge.
 - Contrôler si le capot et la bordure de protection sont endommagés ou usés.
 - Contrôler la mobilité des roues.
 - Contrôler si les lames ne sont pas endommagées, usées ou fissurées et s'assurer qu'elles fonctionnent facilement.



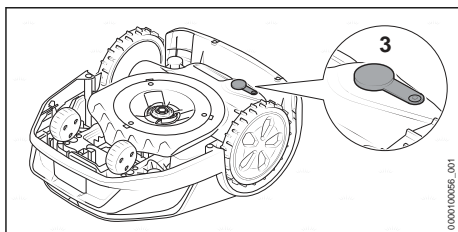
- Contrôler si le disque de coupe est endommagé ou usé.
 - Si les marques d'usure limite (1) sont usées et que des trous apparaissent, remplacer la tondeuse.



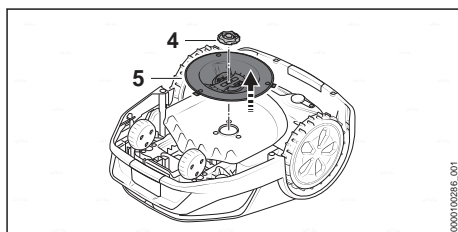
- Contrôler si les boulons en forme de L (2) sont endommagés ou usés.
- Si les boulons en forme de L (2) sont usés de plus de la moitié, remplacer la tondeuse.



- ▶ 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.



- Contrôler si le bouchon (3) de la prise de diagnostic n'est pas endommagé et est bien serré.



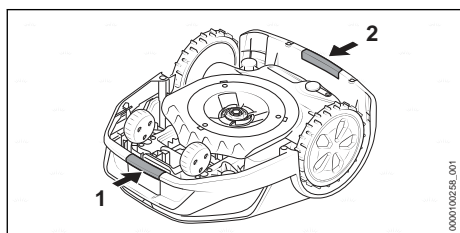
- ▶ Enlever l'écrou (4).
- ▶ Enlever le disque de coupe (5).

14.2 Remplacement des lames

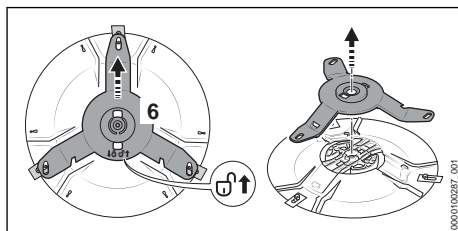
AVERTISSEMENT


- Les tranchants des lames sont acérés. L'utilisateur risque de se couper.
- ▶ Porter des gants de travail en matière résistante.

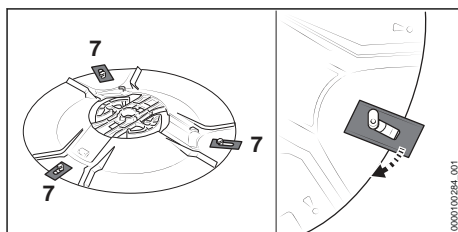
- ▶ Arrêter le robot de tonte et activer son verrouillage.



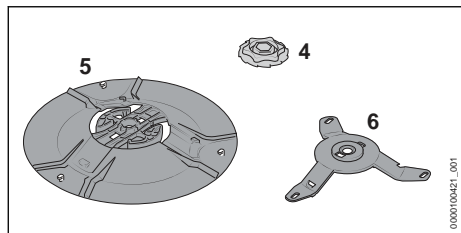
- ▶ Saisir le robot de tonte par la poignée avant (1) et par la poignée arrière (2).
- ▶ Retourner le robot de tonte.



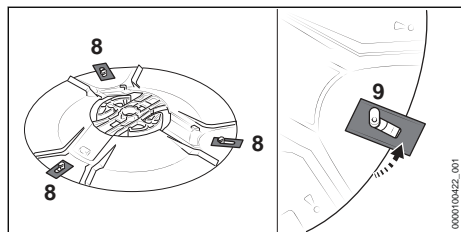
- ▶ Pousser le porte-lames (6) dans le sens de la flèche . Le porte-lames (6) est déverrouillé.
- ▶ Enlever le porte-lames (6).



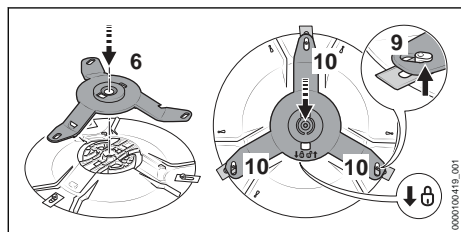
- ▶ Décrocher les anciennes lames (7).



- ▶ 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 θ 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.
- ▶ Enfoncer les leviers (3) et les maintenir enfoncés.
- ▶ Visser l'écrou (4) en tournant dans le sens des aiguilles d'une montre.
- ▶ Relâchez les leviers (3) et serrer fermement l'écrou (4) dans le sens des aiguilles d'une montre. Les leviers (3) s'encliquettent avec un déclic audible.

15 Réparation

15.1 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.

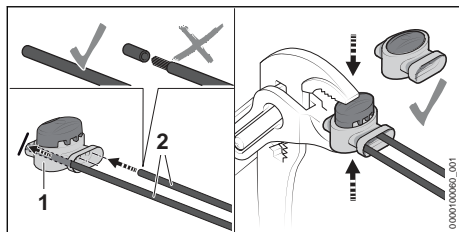
- ▶ Si le robot de tonte, la batterie, la station d'accueil, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon d'alimentation électrique est endommagé : ne pas utiliser le robot de tonte, la batterie, la station d'accueil, le câble de recharge, le bloc d'alimentation secteur ou le cordon 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 étiquettes ou pictogrammes par un revendeur spécialisé STIHL.

15.2 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.

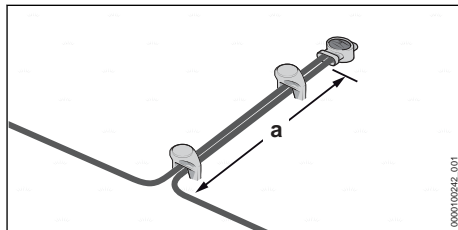
Les connecteurs de fil sont remplis de gel, ce qui évite l'usure prématurée ou la corrosion des extrémités des fils.

- ▶ 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.

16 Dépannage

16.1 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 « CADENAS » du tableau de commande et suivre les instructions vocales.

Dérangement	Bandeaux lumineux sur le robot de tonte ou sur la station d'accueil	Cause	Remède
Le robot de tonte interrompt la configuration de la fonction Équipe.	Le bandeau lumineux clignote 2x en rouge.	Des paramétrages déjà effectués sur le robot de tonte empêchent la fonction Équipe.	▶ Restaurer les paramètres standard du robot de tonte dans l'application « MY iMOW [®] ».
		L'ordre chronologique à suivre pour la configuration de la fonction Équipe n'a pas été respecté.	▶ Restaurer les paramètres standard de tous les robots de tonte dans l'application « MY iMOW [®] ». ▶ Configurer la fonction Équipe dans l'ordre décroissant, ¶ 5.7.2.
		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 d'accueil, ¶ 5.6.1. ▶ S'assurer que le fil de délimitation et le fil de guidage sont correctement branchés sur les connecteurs de fils, ¶ 5.5.1.
		Sur le robot de tonte, la protection par PIN est activée.	▶ Désactiver la protection par PIN dans l'application « MY iMOW [®] ».
Le robot de tonte s'arrête au cours du trajet de retour vers la station d'accueil.		La batterie est déchargée. La batterie est déchargée.	▶ Veiller à ce que le fil de délimitation ne dépasse pas la longueur maximale, ¶ 17.1. ▶ Optimiser la pose du fil de guidage.

Dérangement	Bandeaux lumineux sur le robot de tonte ou sur la station d'accueil	Cause	Remède
			<ul style="list-style-type: none"> ▶ Poser un fil de guidage supplémentaire sur la surface à tondre. ▶ Porter le robot de tonte pour le recharger dans la station d'accueil. ▶ Dans la mesure du possible : si la surface à tondre est en pente, installer la station d'accueil 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.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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 d'accueil est allumée en rouge.	Il y a un dérangement au niveau du fil de délimitation ou du fil de guidage.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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 d'accueil. ▶ 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 d'accueil est allumée en rouge.	Il y a un dérangement dans le robot de tonte, la batterie, le bloc d'alimentation secteur ou la station d'accueil.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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.

17 Caractéristiques techniques

17.1 Robot de tonte STIHL iMOW® 7.0 PRO

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 : 0,5 m/s
- Dimensions :
 - Hauteur : 291 mm
 - Largeur : 525 mm
 - Longueur : 705 mm
- Poids : 16 kg

- Classe de protection : III
- Type de protection : IP56
- Surface maximale à tondre (robot de tonte individuel) : 5000 m²
- Surface maximale à tondre (équipe de 2 robots de tonte) : 5500 m²
- Surface maximale à tondre (équipe de 3 robots de tonte) : 8000 m²
- Temps d'activité 1000 m² (par semaine, robot de tonte individuel)³ : 20 h
- Longueur maximale du fil de délimitation en cas de surfaces à tondre ≤ 5000 m² : 850 m
- Longueur maximale du fil de délimitation en cas de surfaces à tondre ≥ 5000 m² : 460 m
- Pente maximale : 45 %

³Dans des conditions idéales (peu d'obstacles, géométrie simple et peu de surfaces en pente dans le jardin, croissance modérée du gazon)

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)

17.2 Lames

- Nombre de lames 3

17.3 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

17.4 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 :
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Poids : 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 : IP 67

17.5 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

17.6 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.

17.7 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.

17.8 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).

17.9 REACH

REACH (en Registrement, 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.

18 Pièces de rechange et accessoires

18.1 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.

19 Mise hors service et mise au rebut

19.1 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® ».

19.2 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.

20 Déclaration de conformité UE

20.1 Robot de tonte STIHL iMOW® 7.0 PRO

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® 7.0 PRO
- 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

21 Déclaration de conformité UKCA

21.1 Robot de tonte STIHL iMOW® 7.0 PRO



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® 7.0 PRO
- 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 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

22 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

23 Logiciel open source

23.1 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 Gene-

ral 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 contre-disent 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.....	189
2	Informazioni sulle presenti Istruzioni d'uso.....	189
3	Sommario.....	190
4	Avvertenze di sicurezza.....	192
5	Utilizzo del robot rasaerba in team.....	201
6	Utilizzo del robot rasaerba come apparecchiatura singola.....	215
7	Collegamento dell'interfaccia Bluetooth®.....	237
8	Sequenze luminose sul robot rasaerba e sulla docking station.....	238
9	Uso e regolazione del robot rasaerba.....	239
10	Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio.....	240
11	Trasporto.....	241
12	Conservazione.....	241
13	Pulizia.....	242
14	Manutenzione e sostituzione delle lame.....	243
15	Riparazione.....	245
16	Eliminazione dei guasti.....	246
17	Dati tecnici.....	247
18	Ricambi e accessori.....	249

19	Messa fuori servizio e smaltimento.....	249
20	Dichiarazione di conformità UE.....	249
21	Dichiarazione di conformità UKCA.....	250
22	Indirizzi.....	250
23	Software Open Source.....	251

1 Premessa

Gentile cliente,

congratulations 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.

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 logo-

tipi/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.

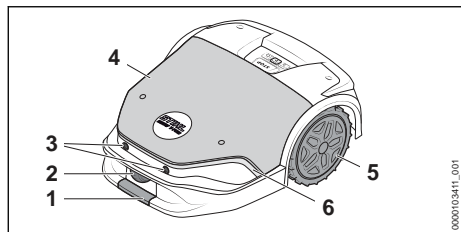
2.3 Simboli nel testo



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

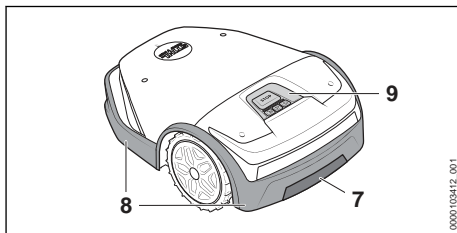
La cappottatura è fissata con supporti elastici e, tramite un sensore antiurto, vengono rilevati ostacoli sulla superficie di falciatura.

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.

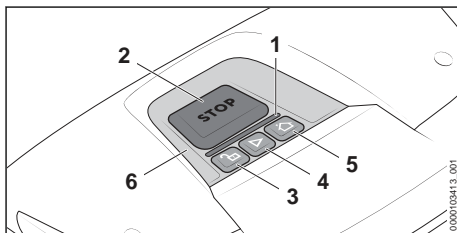
8 Listello di protezione

Il listello di protezione protegge l'utente da oggetti proiettati ad alta velocità e dal contatto con le lame.

9 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"

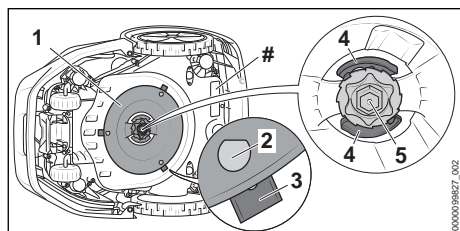
Il pulsante avvia il taglio.

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 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 Perni a L

I perni a L servono per agganciare le lame.

3 Lama

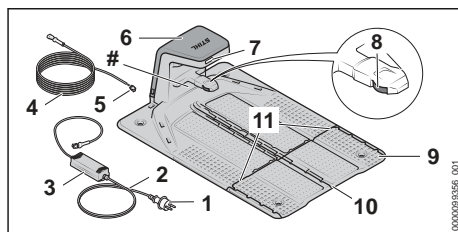
Le lame falciano l'erba.

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.

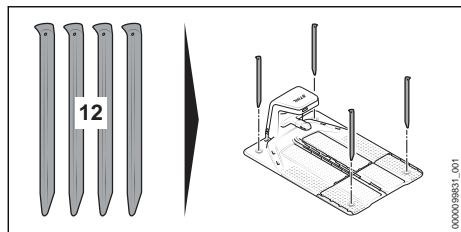
10 Canalina

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

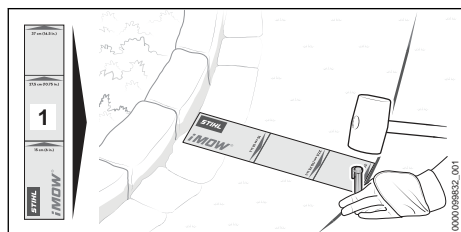


12 Picchetti

I quattro picchetti fissano la docking station al suolo.

3.5 iMOW® Ruler e kit di installazione

iMOW® Ruler

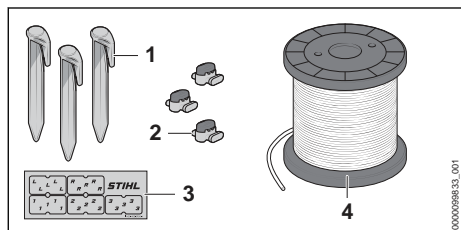


1 iMOW® Ruler

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® 7.0 PRO serve per tagliare e pacciamare l'erba.

La docking station STIHL e l'alimentatore DM210X-420X forniti in dotazione servono per caricare il robot rasaerba STIHL iMOW® 7.0 PRO.

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®" o dal portale STIHL connected. Le funzioni nel portale STIHL connected sono parzialmente limitate rispetto a quelle dell'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® 7.0 PRO con la docking station STIHL e un alimentatore STIHL 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 sciarpe 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 lontane 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.



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, ☞ 17.6.



- ▶ Non immergere la batteria in liquidi.

- ▶ Tenere la batteria lontana da piccole parti metalliche.
- ▶ Non esporre la batteria ad alta pressione.
- ▶ 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. Questo può causare gravi lesioni personali e 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, ☞ 17.6.
 - ▶ Scollegare l'alimentatore dalla rete elettrica prima di eventi atmosferici o in caso di rischio di fulmini.
- 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'utente 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 appositi 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 appositi 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 portalamme, portalamme, 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 apposti 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 portalamo in rotazione possono tagliare l'utente. Ciò potrebbe causare gravi lesioni all'utente.



- ▶ Non toccare il disco portalamo e le lame in rotazione.
- ▶ Se ci si avvicina al robot rasaerba durante la falcatura o prima di configurare le impostazioni sull'apparecchio, premere il pulsante "STOP".
- ▶ Non ribaltare o sollevare il robot rasaerba durante la falcatura.
- ▶ Se il disco portalamo 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 falcatura.



- ▶ Tenere gli animali lontani dal robot rasaerba e dalla superficie di falcatura.



- ▶ 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 portalamme con le lame continua a ruotare per alcuni istanti. Questo può causare gravi lesioni.
 - ▶ Attendere che la rotazione del disco portalamme 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,  17.5.
 - ▶ 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 corrodere 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, 17.6.

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, 17.6.

- 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 Utilizzo del robot rasaerba in team

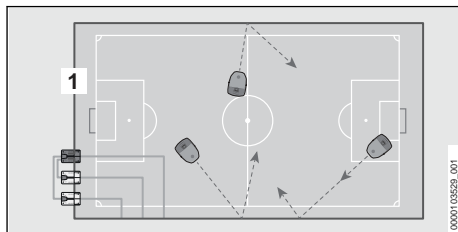
5.1 Descrizione del funzionamento

5.1.1 Descrizione del funzionamento

La funzione Team è idonea per superfici di falciatura con struttura semplice e viene descritta nei prossimi capitoli con l'esempio di un campo sportivo.

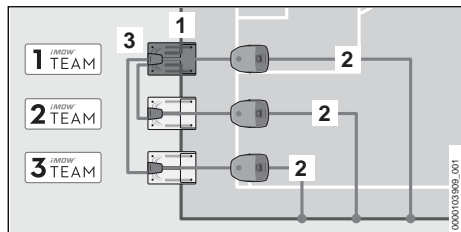
Per falciare in modo efficiente superfici ampie, come ad es. campi sportivi, possono lavorare insieme in team fino a tre robot rasaerba.

Per assicurare un lavoro solido e affidabile, STIHL raccomanda di far installare la funzione Team da un rivenditore.



I robot rasaerba falciano l'erba su traiettorie casuali.

Per fare in modo che i robot rasaerba riconoscano i confini della superficie di falciatura, è necessario posare un filo perimetrale (1) sul limite esterno della superficie.

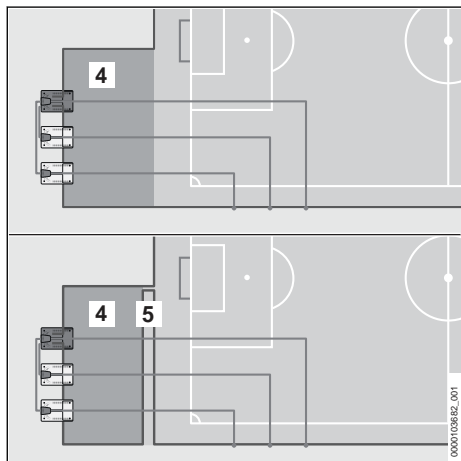


Nella funzione Team ad ogni robot rasaerba è assegnata una propria docking station (Team 1, Team 2, Team 3) con filo guida (2).

Alla docking station master (3) vengono collegati il filo perimetrale (1) e tutti i fili guida (2). I fili trasmettono i segnali della docking station master ai robot rasaerba. I robot rasaerba vengono guidati sulla superficie di falciatura lungo i fili guida (2) per tornare alla docking station.

Posizionamento delle docking station

A seconda delle esigenze, le docking station possono essere posizionate nella o all'esterno della superficie di falciatura.



Se le docking station vengono posizionate all'esterno della superficie di falciatura, la zona (4) può essere inclusa nella superficie da falciare o essere separata da questa.

Per isolare la zona (4), è necessario formare un'ansa (5) con il filo perimetrale. La zona (4) a monte delle docking station non sarà falciata. Nella funzione Team non è possibile definire alcuna zona.

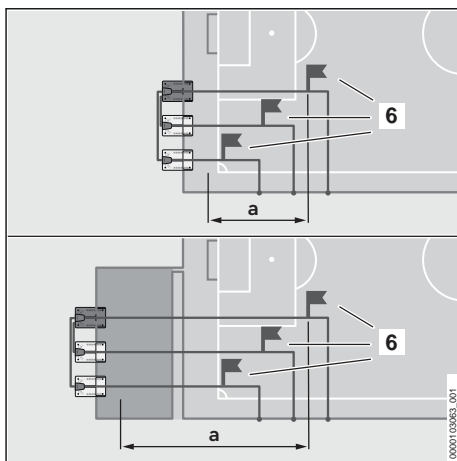
Comando

Il robot rasaerba viene comandato dall'app "MY iMOW[®]", dal portale STIHL connected e tramite i tasti sul quadro di comando del robot rasaerba stesso. Le barre luminose sui robot rasaerba e la guida vocale riprodotta artificialmente forniscono informazioni sullo stato corrente dei robot rasaerba.

Le impostazioni più importanti per la funzione Team sono:

- Definizione della stessa altezza di taglio per tutti i robot rasaerba
- Creazione del piano di falciatura e definizione dell'intervallo orario
- Impostazione del sensore pioggia
- Definizione della distanza di inizio

Distanza di inizio



I robot rasaerba iniziano il processo di taglio a partire da un determinato punto (6). Per ogni robot rasaerba è necessario definire la distanza di inizio (a) sul rispettivo filo guida.

Se le docking station sono posizionate all'esterno della superficie di falciatura, il punto (6) deve essere definito all'interno della superficie di falciatura.

Distanza della distanza di inizio (a) a partire dalla docking station: da 2 m a 80 m.

La distanza di inizio si definisce tramite l'app "MY iMOW[®]".

5.2 Preparazione della superficie di falciatura e del robot rasaerba

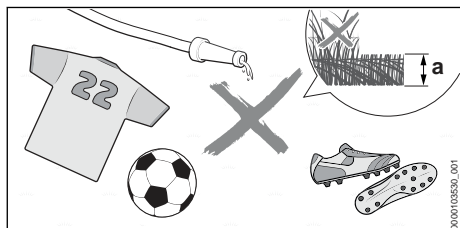
5.2.1 Pianificazione e preparazione della superficie di falciatura

Prima di mettere in funzione i 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

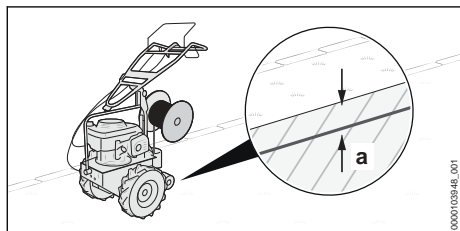
- ▶ Leggere attentamente le descrizioni relative alle docking station e alla posa dei fili nei capitoli seguenti.
- ▶ Trasferimento delle informazioni sulla superficie di falciatura:
 - Profilo della superficie di falciatura
 - Posizione delle docking station
 - Percorso del filo perimetrale
 - Percorso dei fili guida

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'altezza di taglio generalmente impostata sul robot rasaerba è $a = 6$ cm.
- ▶ Chiudere i buchi e livellare le irregolarità maggiori.

Utilizzo della macchina posa-fili



AVVISO

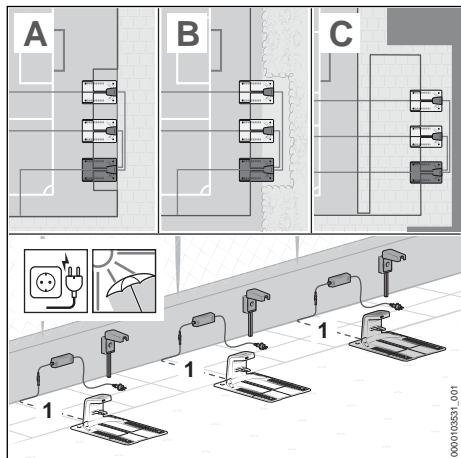
- Per non danneggiare i fili guida e il filo perimetrale, si consiglia di posare i fili con un'apposita macchina. In questo modo i fili risultano protetti durante i lavori di cura del prato (ad es. arieggiatura) e durante attività di gioco.
 - ▶ Non lavorare prati con macchine che penetrano nel terreno a profondità maggiori di quelle di posa dei fili guida e del filo perimetrale.
 - ▶ Profondità massima per la posa dei fili guida e del filo perimetrale: $a = 10$ cm.

5.2.2 Preparazione del robot rasaerba

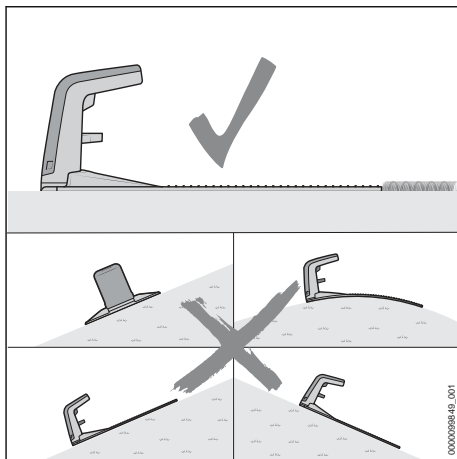
- ▶ Rimuovere il materiale di imballaggio e i fermi per il trasporto.
- ▶ Assicurarsi che i seguenti componenti siano in condizioni di sicurezza:
 - Robot rasaerba, 4.6.1
 - Gruppo di falciatura, 4.6.2
 - Batteria, 4.6.3
 - Docking station e alimentatore, 4.6.4
- ▶ Installare la docking station, 5.3
- ▶ Posare il filo guida, 5.4
- ▶ Posare il filo perimetrale, 5.5
- ▶ Collegare la docking station all'alimentazione elettrica, 5.6
- ▶ Configurare la funzione Team, 5.7
- ▶ Connettere l'interfaccia Bluetooth®, 7
- ▶ Se non è possibile eseguire queste operazioni, non usare il robot rasaerba e rivolgersi a un rivenditore STIHL.

5.3 Installazione della docking station

5.3.1 Indicazioni generali

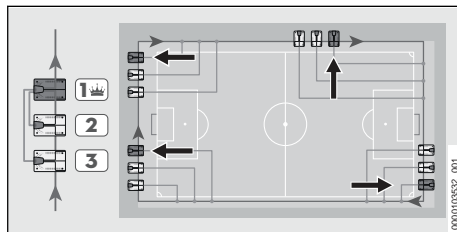


- La posizione di installazione delle docking station deve soddisfare le condizioni seguenti:
 - Le docking station si trovano sulla superficie di falciatura (A), direttamente limitrofa alla superficie di falciatura (B) o al di fuori della superficie di falciatura (C).
 - Lungo il percorso dei fili guida non ci sono ostacoli.
 - I cavi di carica (1) possono essere posati al di fuori della zona di falciatura fino a una presa idonea.
 - Le docking station e gli alimentatori si trovano in una posizione ben visibile.
 - Se possibile: la posizione di installazione deve essere protetta dalle intemperie e all'ombra.
 - Se possibile: le docking station si trovano entro il raggio di ricezione di una rete wireless (connessione Wi-Fi).



- Orientare le docking station in modo da soddisfare le condizioni seguenti:
 - Le docking station sono posizionate su una superficie piana.
 - L'apertura delle docking station è rivolta in avanti verso la superficie di falciatura.
 - Le docking station sono in posizione orizzontale e non sono inclinate di lato, in avanti o indietro.
 - La piastra di base non è curvata ed è in posizione piatta sul terreno.

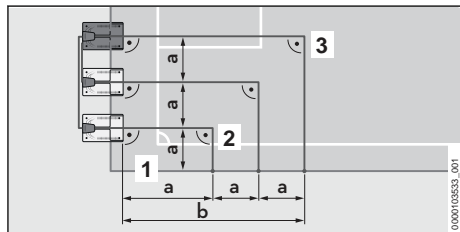
5.3.2 Posizionamento delle docking station



- Come docking station master (Team 1) viene sempre definita quella posizionata a destra all'esterno, vista dalla griglia. Alla docking station master (Team 1) vengono collegati il filo perimetrale e tutti i fili guida.
- Docking station master (Team 1)
 - Docking station (Team 2)
 - Docking station (Team 3)

Le docking station vengono fissate con i picchetti soltanto dopo aver concluso la posa dei fili.

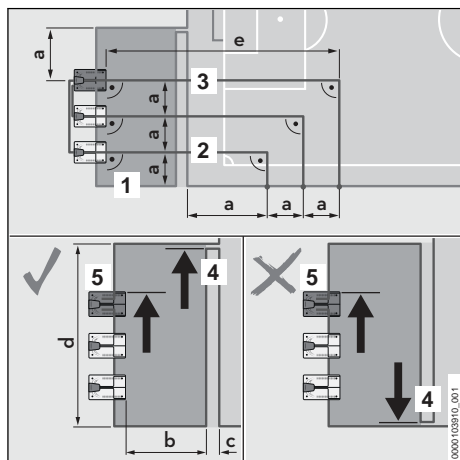
Docking station all'interno della superficie di falciatura



Posizionare le docking station all'interno della superficie di falciatura in modo da soddisfare le condizioni seguenti:

- Il filo perimetrale (1) e il filo guida (2) hanno distanza minima $a = 2$ m.
- I fili guida hanno distanza minima $a = 2$ m.
- Il filo guida più lungo (3) ha una lunghezza massima $b = 80$ m.

Docking station all'esterno della superficie di falciatura

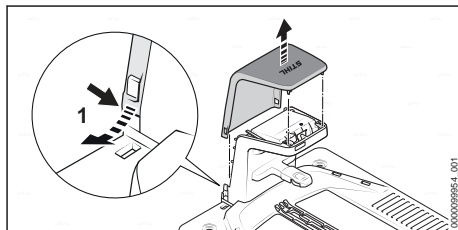


Posizionare le docking station all'esterno della superficie di falciatura in modo da soddisfare le condizioni seguenti:

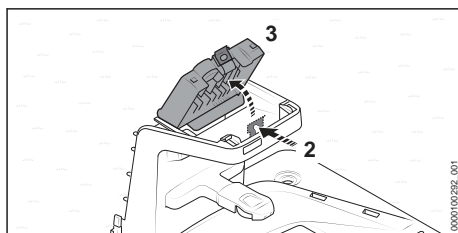
- Il filo perimetrale (1) e il filo guida (2) hanno distanza minima $a = 2$ m.
- I fili guida hanno distanza minima $a = 2$ m.
- Le docking station e l'ansa (4) hanno una distanza $b = \leq 35$ m.
- L'ansa (4) ha una larghezza $c = 37$ cm (1x dima distanziatrice).
- I fili perimetrali esterni della superficie isolata hanno una distanza $d = \leq 10$ m.
- Il filo guida più lungo (3) ha una lunghezza massima $e = 80$ m.

- L'ansa (4) è posizionata sulla destra della docking station master (5).

5.3.3 Preparazione delle docking station



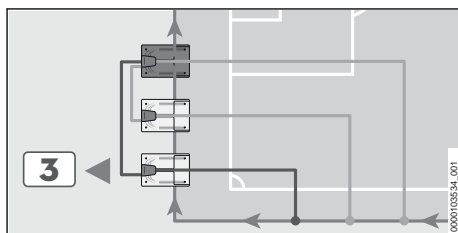
- Piegare leggermente la cappottatura (1) verso l'esterno su entrambi i lati e rimuoverla verso l'alto.



- Premere la leva di arresto (2) e ribaltare la copertura (3).

5.4 Posa del filo guida

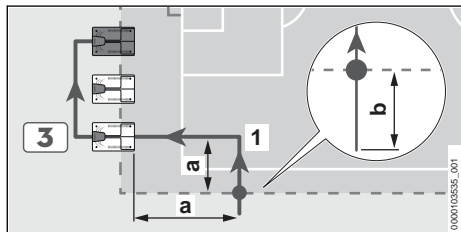
5.4.1 Posa dei fili guida



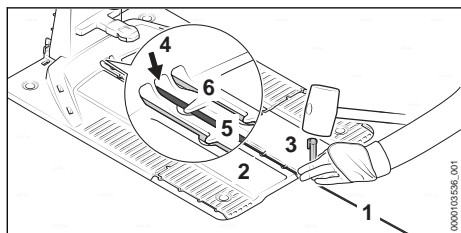
Quando si posano i fili guida, iniziare sempre dalla docking station più vicina al bordo della superficie di falciatura. In questo esempio si tratta della docking station (Team 3).

I fili guida si posano sempre iniziando dal bordo della superficie di falciatura rivolta verso la rispettiva docking station.

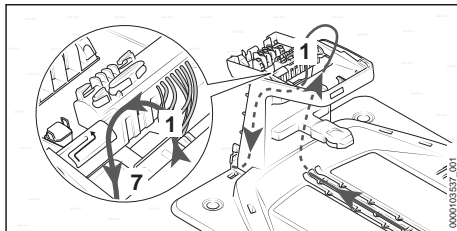
Posa del filo guida della docking station (Team 3)



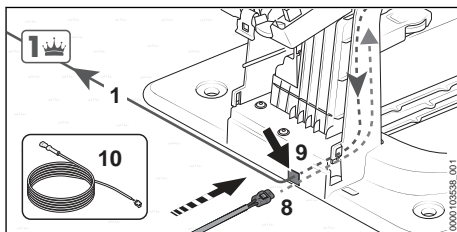
- Rispettare la distanza minima $a = 2$ m dai bordi della superficie di falciatura.
- Fare in modo che il filo guida (1) sporga a una lunghezza $b = 1$ m oltre il filo perimetrale che successivamente sarà posato sul bordo della superficie di falciatura.
- Posare il filo guida (1) nella superficie di falciatura e poi ad angolo retto rispetto alla docking station (Team 3).



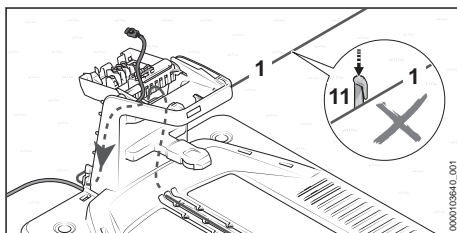
- Fissare il filo guida (1) direttamente alla piastra di base (2) con un chiodo di fissaggio (3).
- Svolgere filo sufficiente dalla bobina e tagliarlo con una tronchese.
La lunghezza del filo deve essere sufficiente a guidare il filo guida attraverso la docking station (Team 3) e dietro la docking station per collegarlo alla docking station master (Team 1).
- Infilare il filo guida (1) nel passacavi centrale (4) e farlo scorrere.
Spingere il filo guida (1) verso l'alto all'interno della docking station (Team 3).
- Posare il filo guida (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina (5) e fissandolo con i ganci (6).



- Infilare il filo guida (1) dall'alto nell'apertura sinistra (7) e farlo scorrere.
Il filo guida (1) riesce da dietro dall'apertura per il cavo di carica.

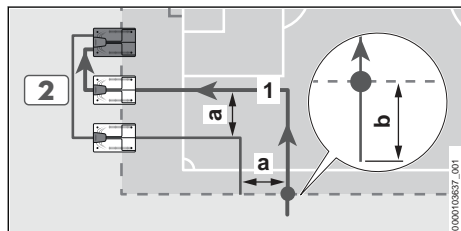


- Guidare il filo guida (1) dietro la docking station (Team 3) per collegarlo alla docking station master (Team 1).
- Infilare la spina (8) nell'apertura (9) e far scorrere il cavo di carica (10).
Spingere il cavo di carica (10) verso l'alto all'interno della docking station.



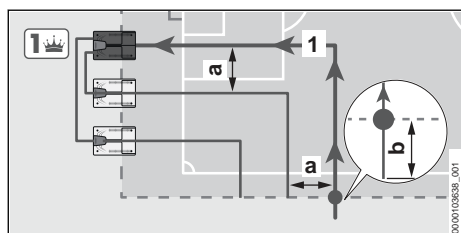
- Il filo guida (1) diretto alla docking station master (Team 1) sarà fissato in un secondo momento con un picchetto (11).

Posa del filo guida della docking station (Team 2)

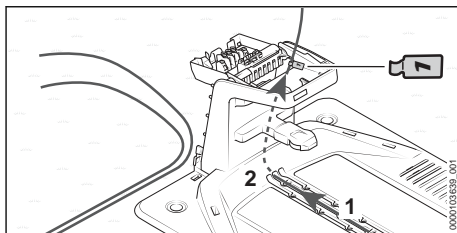


- ▶ Posare il filo guida (1) nella docking station (Team 2) così come descritto per il filo guida della docking station (Team 3). Rispettare la distanza minima $a = 2$ m dal filo guida già posato.
- ▶ Fare in modo che il filo guida (1) sporga a una lunghezza $b = 1$ m oltre il filo perimetrale che successivamente sarà posato sul bordo della superficie di falciatura.

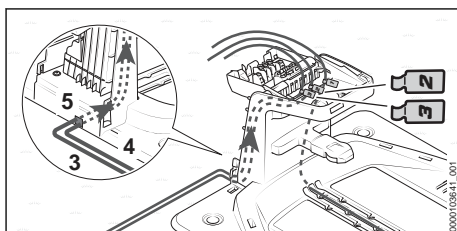
Posa del filo guida della docking station master (Team 1)



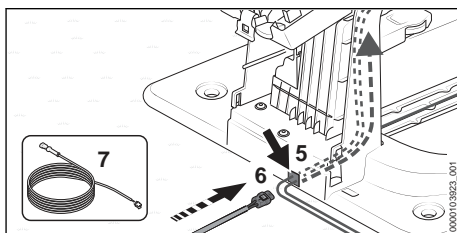
- ▶ Posare il filo guida a una distanza minima $a = 2$ m dal filo guida già posato diretto alla docking station master (Team 1).
- ▶ Fare in modo che il filo guida (1) sporga a una lunghezza $b = 1$ m oltre il filo perimetrale che successivamente sarà posato sul bordo della superficie di falciatura.
- ▶ Fissare il filo guida direttamente alla piastra di base con un chiodo di fissaggio.
- ▶ Svolgere filo sufficiente dalla bobina e tagliarlo con una tronchese. La lunghezza del filo deve essere sufficiente a guidare il filo guida attraverso la docking station master (Team 1) e poterlo collegare.
- ▶ Posare il filo guida nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci.



- ▶ Infilare il filo guida (1) nel passacavi centrale (2) e farlo scorrere. Spingere il filo guida verso l'alto all'interno della docking station master (Team 1).
- ▶ Contrassegnare il filo guida vicino all'alloggiamento con il marcafilo adatto. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.



- ▶ Inserire i fili guida (3 e 4) delle docking station (Team 2 e Team 3) nell'apertura (5) per il cavo di carica e farli scorrere. I fili guida vengono spinti verso l'alto all'interno della docking station.
- ▶ Contrassegnare i fili guida vicino all'alloggiamento con marcafilo adatti. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.



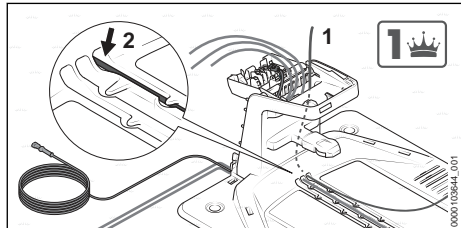
- ▶ Infilare la spina (6) nell'apertura (5) e far scorrere il cavo di carica (7). Spingere il cavo di carica (7) verso l'alto all'interno della docking station.

5.5 Posa del filo perimetrale

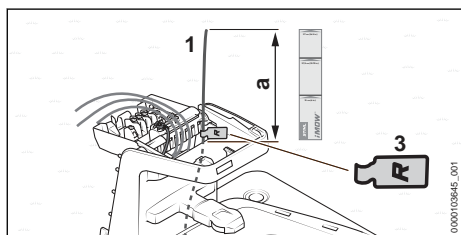
5.5.1 Posa del filo perimetrale

Posa del filo perimetrale rispetto ai fili guida

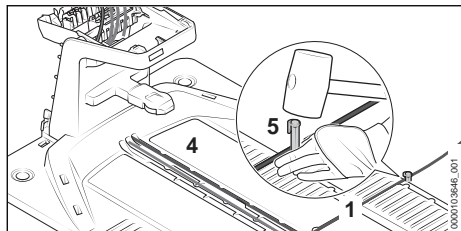
La docking station master (Team 1) serve come punto di partenza per la posa del filo perimetrale. Il filo perimetrale viene posato in senso orario.



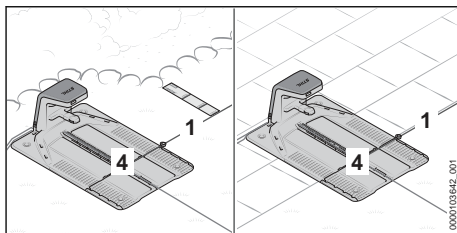
- ▶ Inserire l'inizio del filo (1) nel passacavi destro (2) e farlo scorrere. Spingere il filo perimetrale (1) verso l'alto all'interno della docking station master (Team 1).



- ▶ Fare scorrere il filo perimetrale (1) fino a farlo sporgere per una lunghezza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) verso l'alto.
- ▶ Contrassegnare l'inizio del filo (1) vicino all'alloggiamento con un marcafile (3) adatto. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.



- ▶ Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base (4) mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci.
- ▶ Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (4) della docking station master con un chiodo di fissaggio (5).

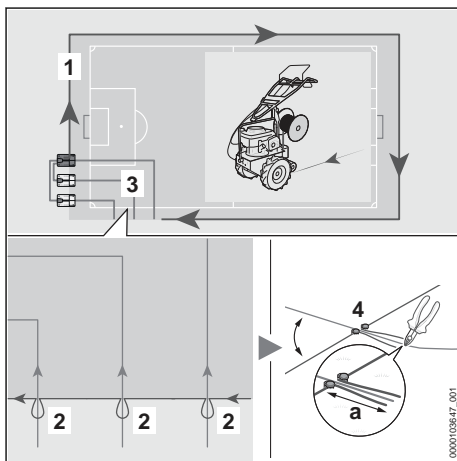


- ▶ Posare il filo perimetrale (1) in modo tale da soddisfare le seguenti condizioni:
 - Il filo perimetrale (1) sporge lateralmente dalla piastra di base (4) ed è posato a una distanza di 37 cm (lunghezza: 1x dima distanziatrice) dagli ostacoli lungo la superficie transitabile.
 - Il filo perimetrale esce lateralmente dalla piastra di base (4) ed è posato lungo la superficie transitabile.

Posa del punto di collegamento per i fili guida

▲ AVVISO

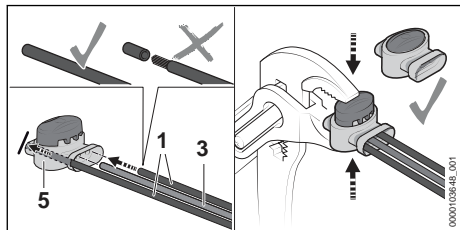
- Per non danneggiare i fili durante le lavori di cura del prato o durante attività di gioco, posare i fili al di sotto della zolla erbosa.



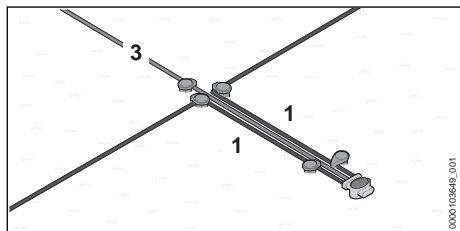
Durante l'installazione del filo perimetrale (1) sul perimetro, è necessario posare i punti di collegamento (2) per i fili guida (3):

- ▶ Fissare il filo perimetrale (1) ai punti previsti con un chiodo di fissaggio (4).
- ▶ Posare il filo perimetrale (1) formando un'ansa di lunghezza $a = 15$ cm e fissarlo con un altro chiodo di fissaggio (4).
- ▶ Tagliare il filo perimetrale (1) alla fine dell'ansa, ad es. con una tronchese.

- ▶ Posare il filo guida (3) al centro tra le estremità del filo perimetrale (1).
- ▶ Portare tutte le estremità dei fili alla stessa lunghezza $a = 15$ cm.



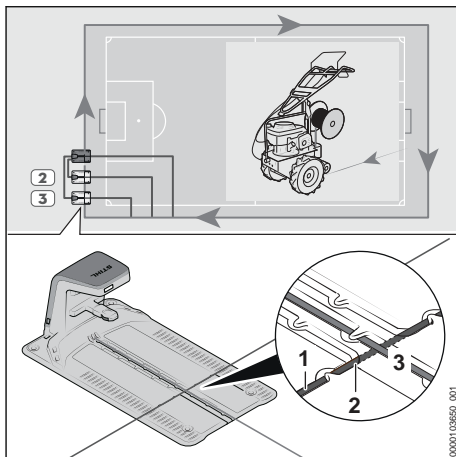
- ▶ Infilare le estremità dei fili perimetrali (1) e del filo guida (3) fino alla battuta nel connettore (5).
Le estremità dei fili non devono essere speilate.
- ▶ Chiudere il connettore (5) con una pinza fino alla battuta.



- ▶ Condurre i fili perimetrali (1) e il filo guida (3) paralleli e molto vicini tra loro, evitando che i fili si incrocino.
- ▶ Fissare i fili con altri chiodi di fissaggio.
- ▶ Continuare a posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura.

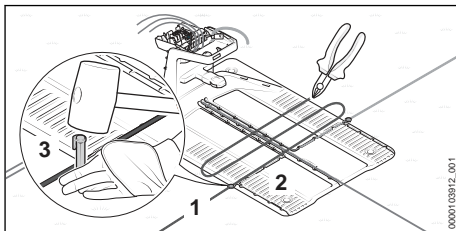
Posa del filo perimetrale sulle docking station (Team 3) e (Team 2)

A seconda delle condizioni del fondo, il filo perimetrale può essere posato facendolo passare attraverso le piastre di base delle docking station o al di sotto di queste.

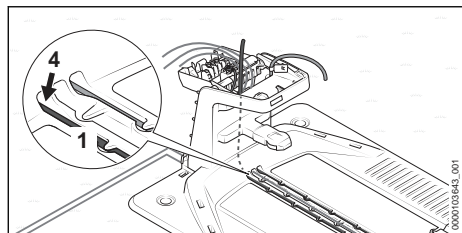


- ▶ Se il filo perimetrale (1) viene posato attraverso la docking station:
 - ▶ Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi laterale (2) della piastra di base della docking station e farlo scorrere.
 - ▶ Far passare il filo perimetrale (1) sotto il filo guida (3).
 - ▶ Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base in modo che rimanga piatto nella canalina e sia fissato con i ganci.
 - ▶ Ripetere l'operazione fino alla docking station master (Team 1).

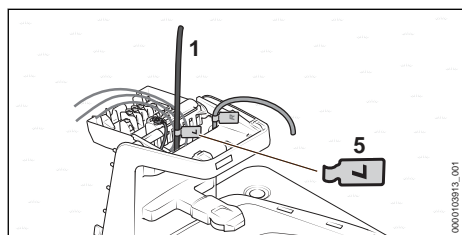
Posa del filo perimetrale sulla docking station master (Team 1)



- ▶ Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (2) della docking station master (Team 1) con un chiodo di fissaggio (3).
- ▶ Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base, quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



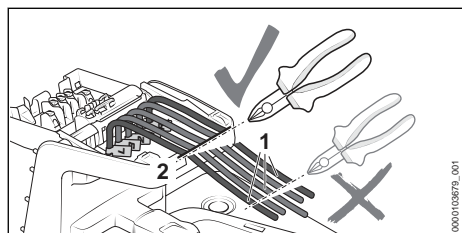
- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base in modo che rimanga piatto nella canalina e sia fissato con i ganci.
- Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (4) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.



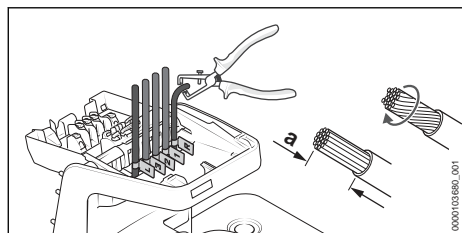
- Contrassegnare l'inizio del filo (1) vicino all'alloggiamento con un marcafile (5).

5.6 Collegamento elettrico della docking station

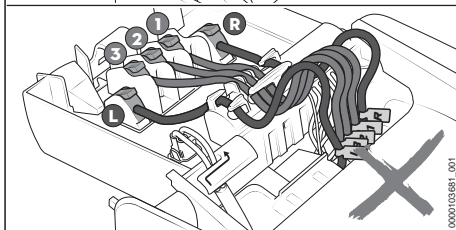
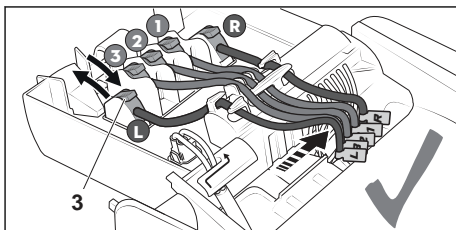
5.6.1 Collegamento del filo perimetrale e del filo guida



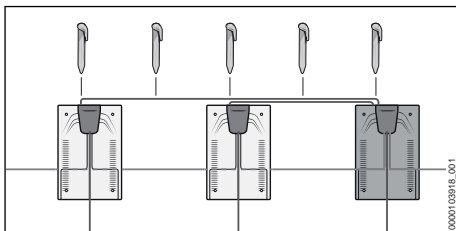
- Tendere leggermente le estremità dei fili (1) e tagliarli con una tronchese lungo il bordo (2).



- 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 spelato nel morsetto corrispondente e riportare in avanti la levetta (3) per chiudere.
- Fissare i fili perimetrali e i fili guida nei fermacavi in modo da formare piccole anse.

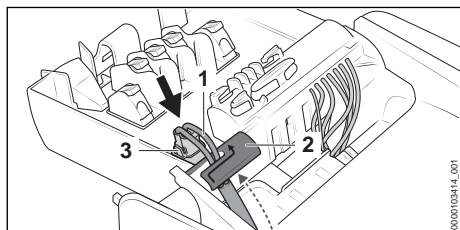


- Fissare i fili guida dietro le docking station con chiodi di fissaggio.

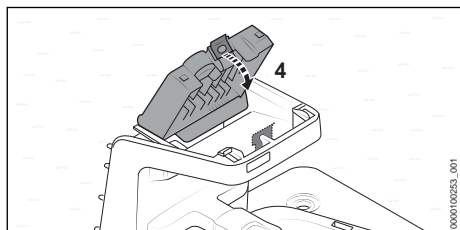
5.6.2 Collegamento del cavo di carica

AVVISO

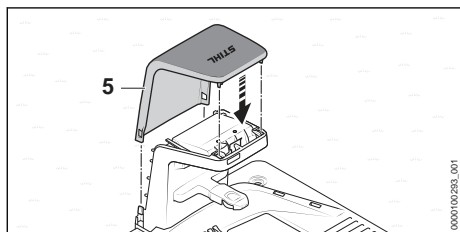
- Quando sono montati, i collegamenti a spina del cavo di carica sono protetti contro le impurità, ad esempio polvere e sporco. Se i collegamenti a spina sono sporchi, possono verificarsi malfunzionamenti della docking station.
 - ▶ Proteggere i collegamenti a spina aperti dalle impurità.
 - ▶ Pulire i collegamenti a spina sporchi come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.



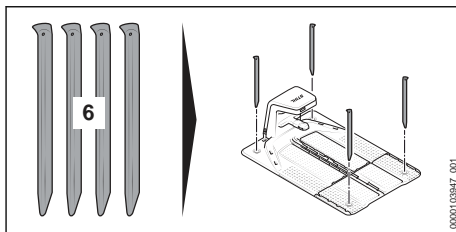
- ▶ Fissare il cavo di carica (1) nel fermacavi (2).
 - ▶ Inserire la spina (3).
- La spina (3) si innesta in modo percepibile su entrambi i lati.



- ▶ Ribaltare in avanti la copertura (4).
- La copertura (4) scatta in posizione in modo percepibile.



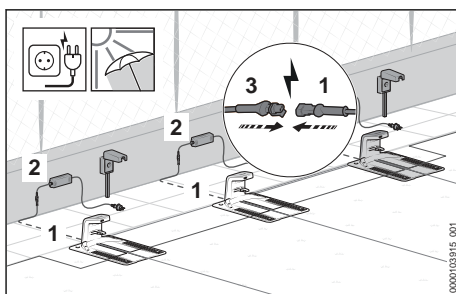
- ▶ Applicare la cappottatura (5).
- La cappottatura (5) scatta in posizione in modo udibile.



- ▶ Fissare tutte le docking station a terra con quattro picchetti (6).

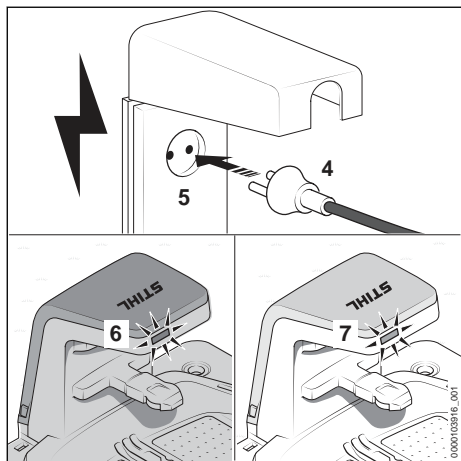
Collegare i cavi di carica di tutte le altre docking station come descritto in questo capitolo.

5.6.3 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.

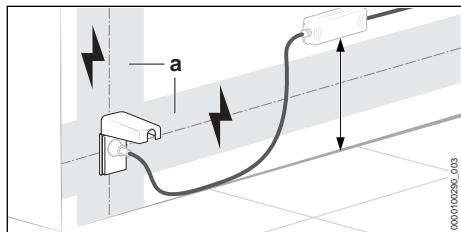
- ▶ Posare il cavo di carica in modo tale da soddisfare le condizioni seguenti:
 - Il cavo di carica (1) si trova al di fuori della superficie di falciatura.
 - Il cavo di carica (1) è posato in modo tale da evitare che le persone vi inciampino.
 - Il cavo di carica (1) non è teso o ingarbugliato.
 - 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).



- ▶ Innestare la spina di rete (4) in una presa installata correttamente (5).
Il LED (6) sulla docking station master (Team 1) si accende in verde. I LED (7) sulle altre docking station lampeggiano in rosso.

5.6.4 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.

5.7 Definizione del team

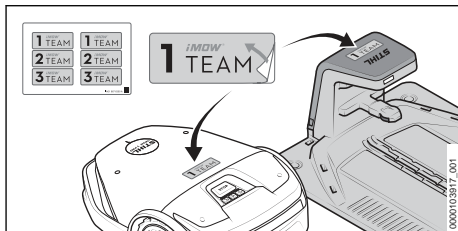
5.7.1 Preparazione al lavoro in team

Ripristino del robot rasaerba

Se in precedenza un robot rasaerba era stato utilizzato come apparecchio singolo o in un altro team, tutte le impostazioni devono essere ripristinate a quelle standard dall'app "MY iMOW®", 9.2.

Effettuare le impostazioni dei robot rasaerba soltanto dopo aver concluso la configurazione come Team dall'app "MY iMOW®" o dal portale STIHL connected.

Marchatura di robot rasaerba e docking station come team



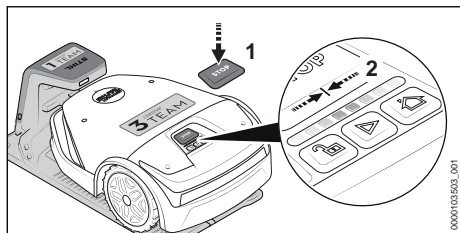
- ▶ Contrassegnare robot rasaerba e corrispondente docking station con gli adesivi forniti in dotazione.

Sequenza da destra verso sinistra:

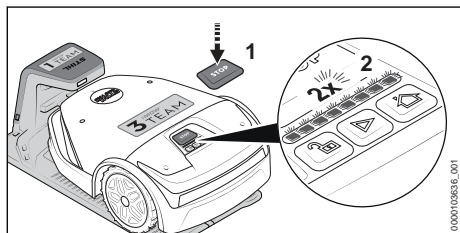
- Docking station master (Team 1)
- Docking station (Team 2)
- Docking station (Team 3)

Attivazione del blocco dell'apparecchio

Per configurare la funzione Team, il blocco dell'apparecchio del robot rasaerba deve essere attivato.



- ▶ 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.

Disattivazione della protezione con PIN

Per configurare la funzione Team, la protezione con PIN sul robot rasaerba deve essere disattivata.

- ▶ Se è attiva una protezione con PIN, disattivarla dall'app "MY iMOW®".

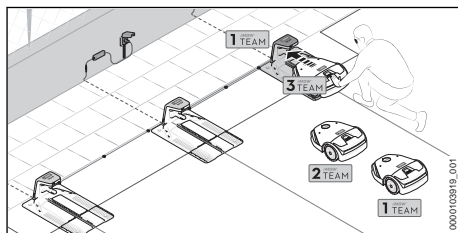
5.7.2 Configurazione della funzione Team

La funzione Team deve essere configurata singolarmente per ogni robot rasaerba con la rispettiva docking station; per la configurazione attenersi all'ordine decrescente:

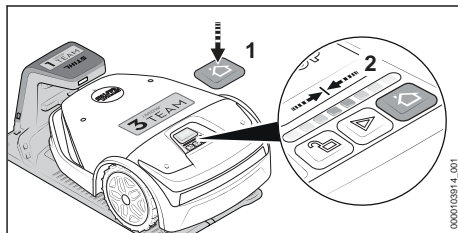
- Team 3
- Team 2
- Team 1

Per configurare la funzione Team, il rispettivo robot rasaerba deve essere prima inserito nella docking station master (Team 1).

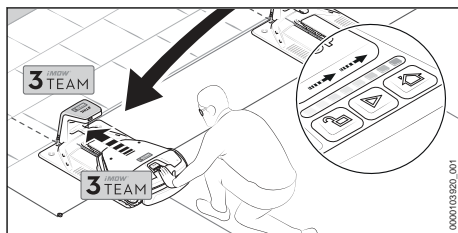
Configurazione Team 3



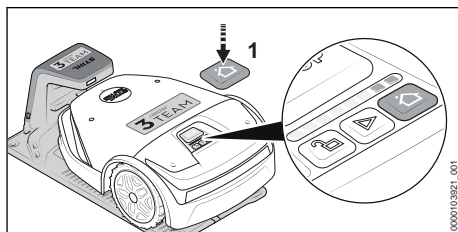
- ▶ Spingere il robot rasaerba (Team 3) fino all'arresto nella docking station master (Team 1).



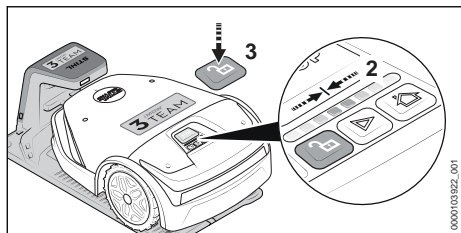
- ▶ Premere e tenere premuto "HOME" (1) finché la barra luminosa (2) si accende completamente in giallo.
La configurazione dei team è attiva e la barra luminosa (2) si accende in giallo da sinistra verso destra.



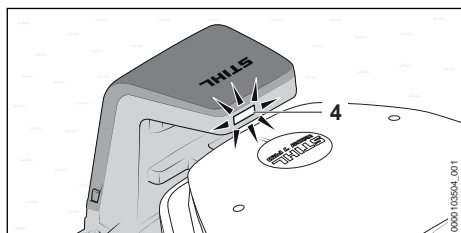
- ▶ Rimuovere il robot rasaerba (Team 3) dalla docking station master e spingerlo fino all'arresto nella docking station di destinazione (Team 3).



- ▶ Premere "HOME" (1).
La docking station di destinazione viene confermata.



- ▶ Premere e tenere premuto "LUCCHETTO" (3) finché la barra luminosa (2) si accende completamente in bianco.
Il blocco del robot rasaerba è disattivato.



- ▶ Premere la combinazione di tasti visualizzata. Il LED (4) sulla docking station (Team 3) lampeggia in bianco.

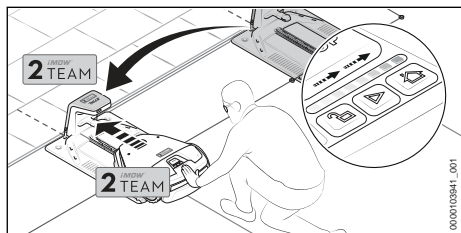
Il Team 3 è configurato. Il robot rasaerba è pronto a tagliare.

Configurazione Team 2

Configurare la funzione Team per il Team 2, come descritto per il Team 3.

- ▶ Spingere il robot rasaerba (Team 2) fino all'arresto nella docking station master (Team 1).
- ▶ Premere e tenere premuto "HOME" finché la barra luminosa si accende completamente in giallo.

La configurazione dei team è attiva e la barra luminosa si accende in giallo da sinistra verso destra.



- ▶ Rimuovere il robot rasaerba (Team 2) dalla docking station master e spingerlo fino all'arresto nella docking station di destinazione (Team 2).
- ▶ Premere "HOME".

La docking station di destinazione viene confermata.

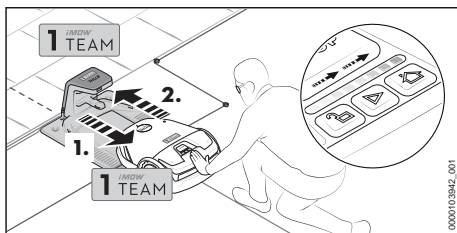
- ▶ Premere e tenere premuto "LUCCHETTO" finché la barra luminosa si accende completamente in bianco.
Il blocco del robot rasaerba è disattivato.
- ▶ Premere la combinazione di tasti visualizzata. Il LED sulla docking station (Team 2) lampeggia in bianco.

Configurazione Team 1

Configurare la funzione Team per il Team 1, come descritto per il Team 3 e il Team 2.

- ▶ Spingere il robot rasaerba (Team 1) fino all'arresto nella docking station master (Team 1).
- ▶ Premere e tenere premuto "HOME" finché la barra luminosa si accende completamente in giallo.

La configurazione dei team è attiva e la barra luminosa si accende in giallo da sinistra verso destra.



- ▶ Rimuovere il robot rasaerba (Team 1) dalla docking station master (Team 1) e spingerlo di nuovo fino all'arresto nella docking station master.
- ▶ Premere "HOME".
La docking station di destinazione viene confermata.
- ▶ Premere e tenere premuto "LUCCHETTO" finché la barra luminosa si accende completamente in bianco.
Il blocco del robot rasaerba è disattivato.
- ▶ Premere la combinazione di tasti visualizzata. Il LED sulla docking station (Team 1) lampeggia in bianco.

Conclusione della configurazione della funzione Team

Effettuare le impostazioni dei robot rasaerba soltanto dopo aver concluso la configurazione come Team dall'app "MY iMOW®" o dal portale STIHL connected.

Le impostazioni più importanti per la funzione Team sono:

- Definizione della stessa altezza di taglio per tutti i robot rasaerba
- Creazione del piano di falciatura e definizione dell'intervallo orario
- Impostazione del sensore pioggia
- Definizione della distanza di inizio

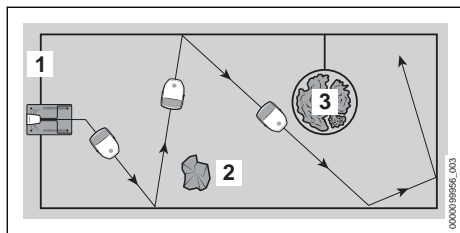
Per definire la distanza di inizio, la protezione con PIN sul robot rasaerba deve essere disattivata.

- ▶ Se è attiva una protezione con PIN, disattivarla dall'app "MY iMOW®".

6 Utilizzo del robot rasaerba come apparecchiatura singola

6.1 Descrizione del funzionamento

6.1.1 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.

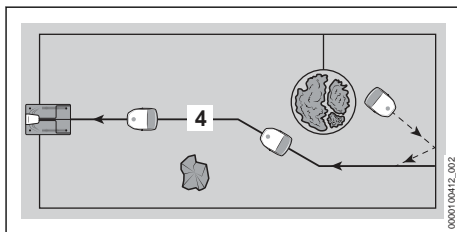
Se il robot rasaerba rileva un ostacolo fisso (2), rallenta la sua corsa, urta l'ostacolo e continua la sua marcia in un'altra direzione.

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).

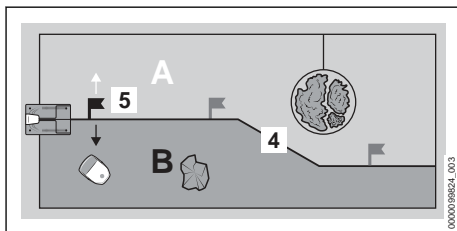
Se il robot rasaerba rileva un'area delimitata (3), rallenta la sua corsa e continua la marcia in un'altra direzione.

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 sul robot rasaerba e la guida vocale riprodotta artificialmente forniscono informazioni sullo stato corrente del robot rasaerba.



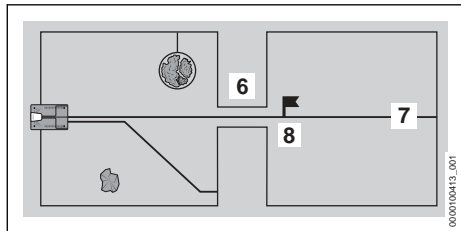
Se la carica della batteria è bassa, durante la falciatura il robot rasaerba cerca il filo guida più vicino (4). Una volta rilevato un filo guida (4), il robot rasaerba torna automaticamente alla docking station. La docking station ricarica la batteria. Nella superficie di falciatura deve essere posato 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.

6.2 Preparazione della superficie di falciatura e del robot rasaerba

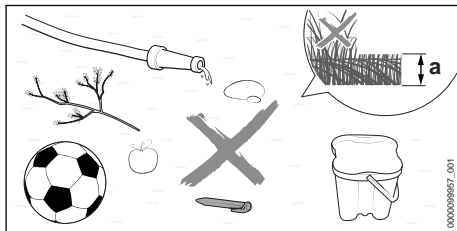
6.2.1 Pianificazione e preparazione della superficie di falciatura

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.

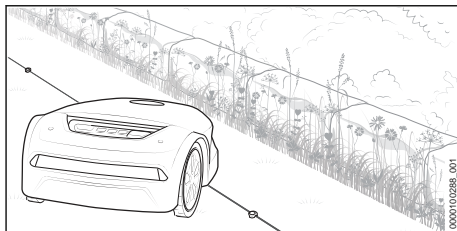
Pianificazione della superficie di falciatura

- ▶ 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)

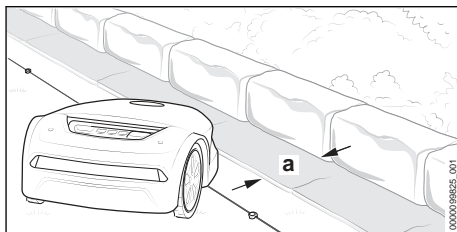
Preparazione della superficie di falciatura



- ▶ 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'altezza di taglio generalmente impostata sul robot rasaerba è $a = 6$ 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.



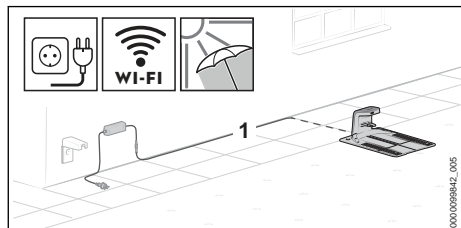
- ▶ Se lungo superfici non transitabili si desidera eseguire una falciatura senza bordi, posarvi longitudinalmente cordoli di aiuole o lastre di larghezza minima $a = 24$ cm.

6.2.2 Preparazione del robot rasaerba

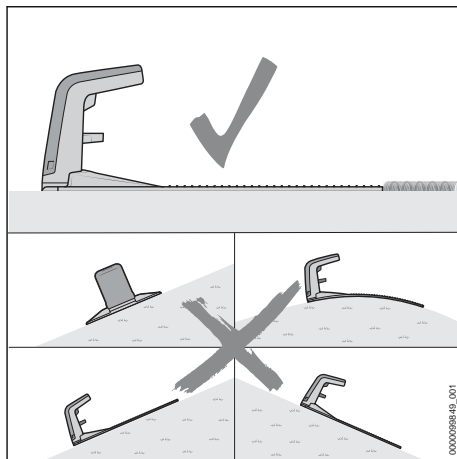
- ▶ Rimuovere il materiale di imballaggio e i fermi per il trasporto.
- ▶ Assicurarsi che i seguenti componenti siano in condizioni di sicurezza:
 - Robot rasaerba,  4.6.1
 - Gruppo di falciatura,  4.6.2
 - Batteria,  4.6.3
 - Docking station e alimentatore,  4.6.4
- ▶ Installare la docking station,  6.3
- ▶ Posare il filo perimetrale,  6.4
- ▶ Completare la posa del filo perimetrale,  6.5.1
- ▶ Posare il filo guida,  6.6.1
- ▶ Collegare la docking station all'alimentazione elettrica,  6.7.1
- ▶ Caricare il robot rasaerba,  6.8.1
- ▶ Connettere l'interfaccia Bluetooth®,  7.1
- ▶ Se non è possibile eseguire queste operazioni, non usare il robot rasaerba e rivolgersi a un rivenditore STIHL.

6.3 Installazione della docking station

6.3.1 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.



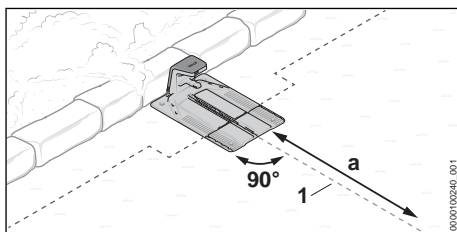
- ▶ Orientare la docking station in modo da soddisfare le condizioni seguenti:
 - La docking station si trova su una superficie piana.
 - L'apertura della docking station è rivolta verso la superficie di falciatura.
 - La docking station è in posizione orizzontale e non è inclinata di lato, in avanti o indietro.
 - La piastra di base non è curvata ed è in posizione piatta sul terreno.

6.3.2 Posizionamento della docking station

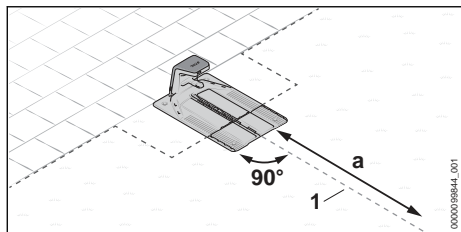
Il corretto posizionamento della docking station dipende dall'ubicazione prevista e dal relativo ambiente.

- ▶ Scegliere un'ubicazione e installare la docking station come descritto.

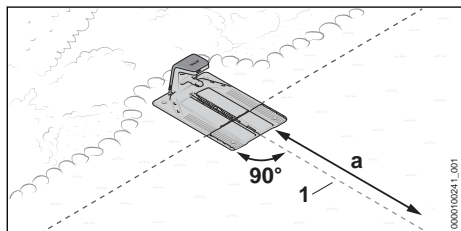
Installazione della docking station sulla superficie di falciatura



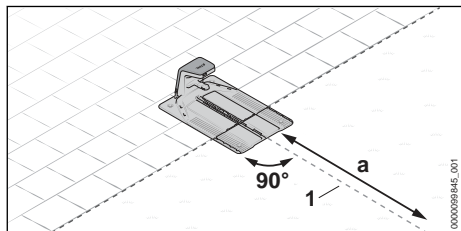
La docking station è appoggiata a una parete sul bordo della superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



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.



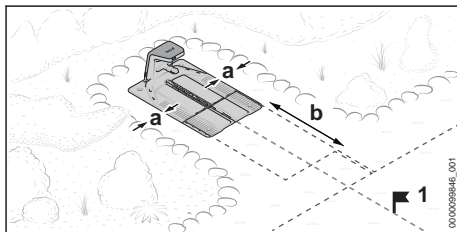
La docking station si trova in parte in un'aiuola e in parte sulla superficie di falciatura e il filo guida (1) può essere condotto per una lunghezza $a = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station nella superficie di falciatura.



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, [📖 6.3.3.](#)
- ▶ Installazione della docking station sulla superficie di falciatura, [📖 6.3.4.](#)

Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura



La docking station si trova al di fuori della superficie di falciatura.

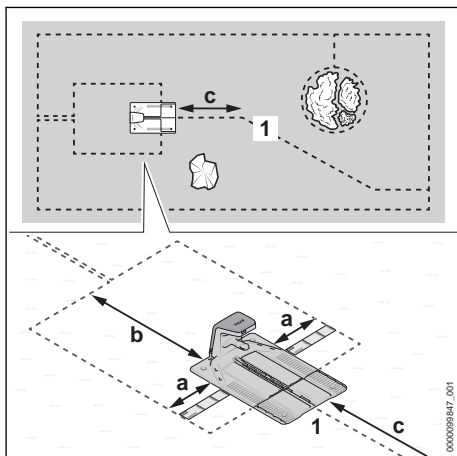
La distanza minima laterale dalle superficie adiacenti deve essere $a = 15$ cm.

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, [📖 6.3.3.](#)
- ▶ Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura, [📖 6.3.5.](#)

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 $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

La distanza minima del bordo posteriore della docking station dal margine della superficie di falciatura deve essere $b = 2$ m.

Deve essere possibile condurre il filo guida (1) per una lunghezza $c = 2$ m in direzione rettilinea dalla docking station fino nella superficie di falciatura.

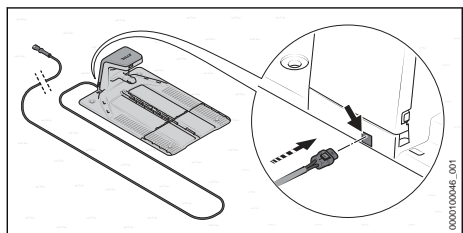
- ▶ Preparazione della docking station, [¶ 6.3.3.](#)
- ▶ Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura, [¶ 6.3.6.](#)

6.3.3 Preparazione della docking station

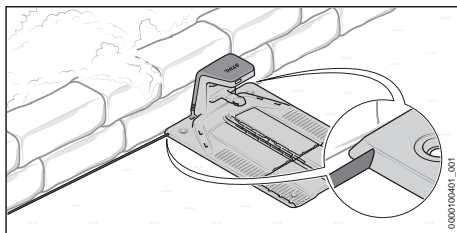
Collegamento del cavo di carica

AVVISO

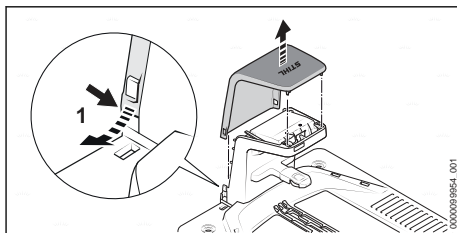
- Quando sono montati, i collegamenti a spina del cavo di carica sono protetti contro le impurità, ad esempio polvere e sporco. Se i collegamenti a spina sono sporchi, possono verificarsi malfunzionamenti della docking station.
 - ▶ Proteggere i collegamenti a spina aperti dalle impurità.
 - ▶ Pulire i collegamenti a spina sporchi come descritto nelle presenti istruzioni d'uso.



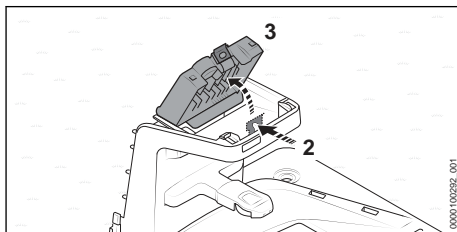
Il cavo di carica può essere generalmente collegato dalla parte posteriore.



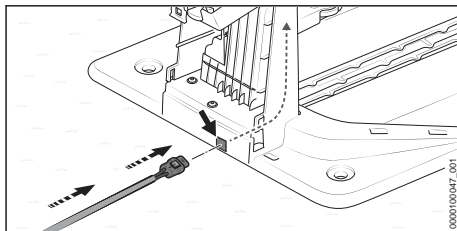
Se la docking station è appoggiata a un muro, il cavo di carica può essere posato anche sotto la piastra di base. Il cavo di carica può uscire a destra o a sinistra della piastra di base.



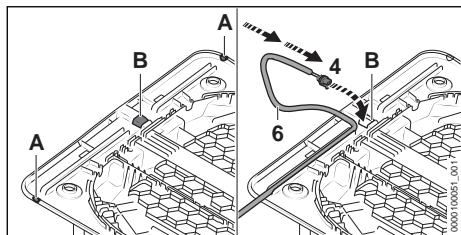
- ▶ Piegare leggermente la cappottatura (1) verso l'esterno su entrambi i lati e rimuoverla verso l'alto.



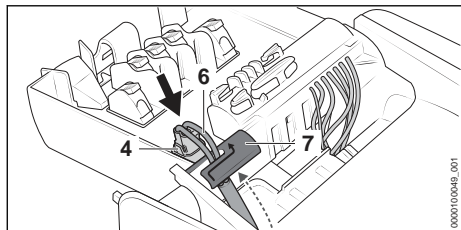
- ▶ Premere la leva di arresto (2) e ribaltare la copertura (3).



- ▶ 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.

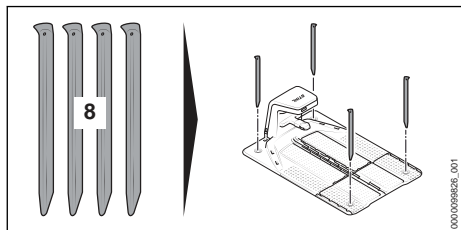


- ▶ Se la docking station è appoggiata a un muro o si desidera condurre il cavo di carica lateralmente sotto la piastra di base:
 - ▶ Aprire e sbavare il bordo sul lato desiderato della piastra di base nella posizione (A).
 - ▶ Tagliare e sbavare un'apertura (B) al centro della piastra di base.
 - ▶ Infilare la spina (4) nell'apertura (B) e far scorrere il cavo di carica (6).



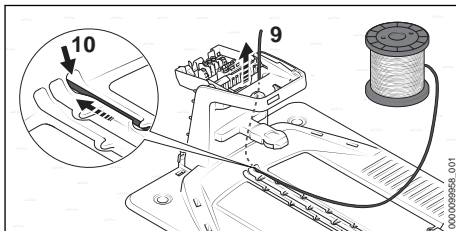
- ▶ Fissare il cavo di carica (6) nel fermacavi (7).
 - ▶ Inserire la spina (4).
- La spina (4) si innesta in modo percepibile su entrambi i lati.

Fissaggio della docking station

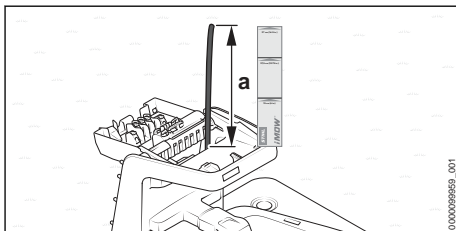


- ▶ Fissare la docking station a terra con quattro picchetti (8).

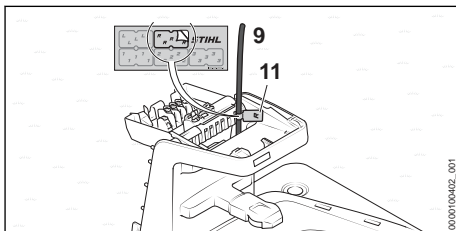
Introduzione del filo perimetrale



- ▶ 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.

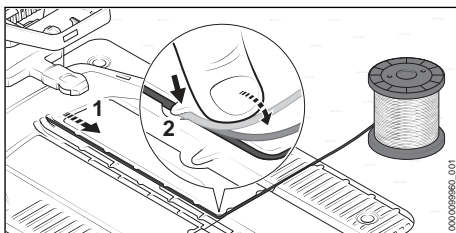


- ▶ Fare scorrere il filo perimetrale fino a farlo sporgere per una lunghezza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) verso l'alto.

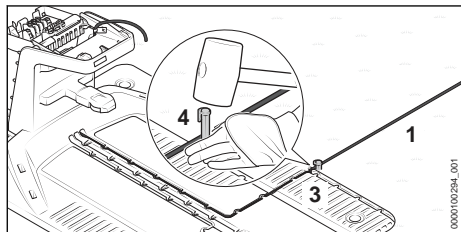


- ▶ Contrassegnare l'inizio del filo (9) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (11) adatto. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.

6.3.4 Installazione della docking station sulla superficie di falciatura

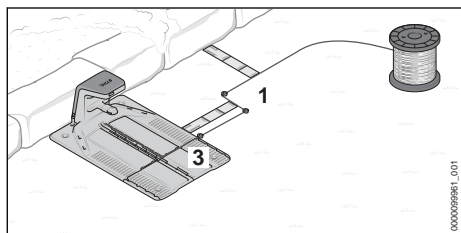



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).



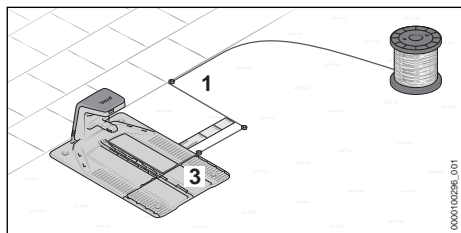
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).

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,  6.4.

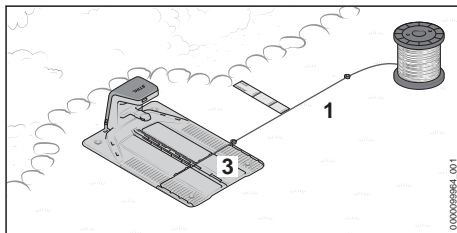
Se la docking station si trova su una superficie transitabile adiacente:




- Fare uscire il filo perimetrale (1) per 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).

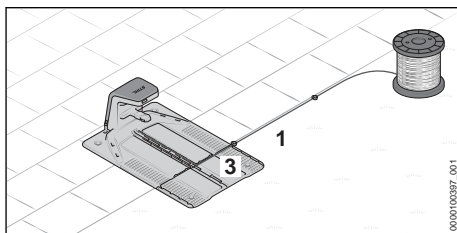
- Condurre il filo perimetrale (1) parallelamente alla piastra di base (3) verso il margine della superficie di falciatura.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  6.4.


Se la docking station si trova in parte in un'aiuola e in parte sulla superficie di falciatura:



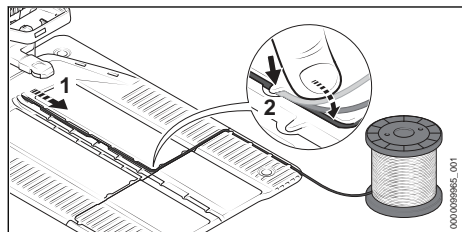
- Fare uscire il filo perimetrale (1) da un lato della piastra di base (3) e mantenere la distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) parallelamente all'aiuola.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  6.4.

Se la docking station si trova in parte su una superficie transitabile e in parte sulla superficie di falciatura:

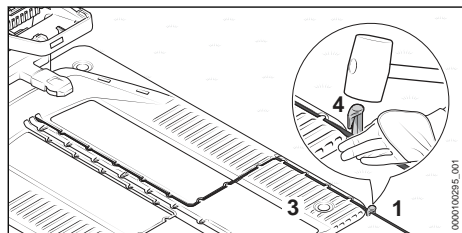


- Fare uscire il filo perimetrale (1) lateralmente dalla piastra di base (3) e posarlo lungo la superficie transitabile.
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  6.4.

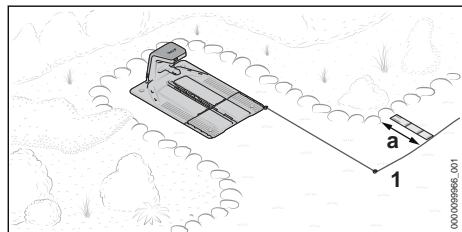
6.3.5 Installazione della docking station al di fuori della superficie di falciatura




- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (2).

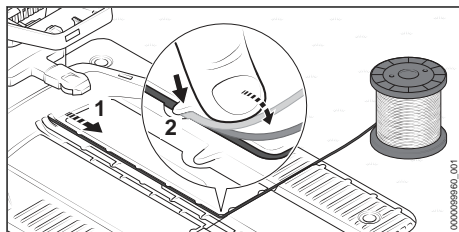


- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).

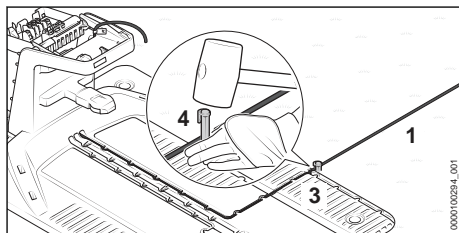


- Condurre il filo perimetrale (1) in avanti verso la superficie di falciatura. La distanza corretta dal margine della superficie di falciatura dipende dal fatto che il margine della superficie di falciatura è transitabile o è necessario rispettare una distanza $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).
- Posare il filo perimetrale (1) attorno alla superficie di falciatura procedendo in senso orario,  6.4.

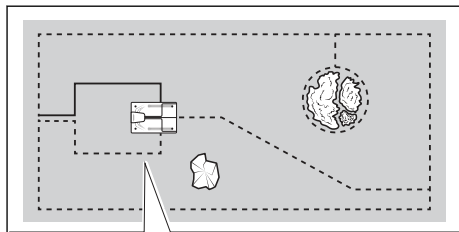
6.3.6 Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura




- 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).



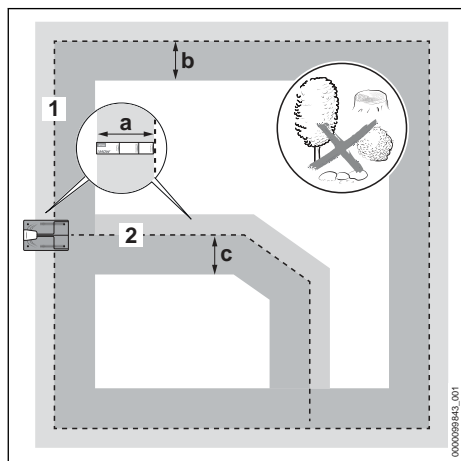
- Fare uscire il filo perimetrale (1) per almeno 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) lateralmente dalla piastra di base (3).
- Condurre il filo perimetrale (1) a una distanza minima $a = 2$ m dietro la piastra di base (3).

- ▶ 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,  6.4.

6.4 Posa del filo perimetrale

6.4.1 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)

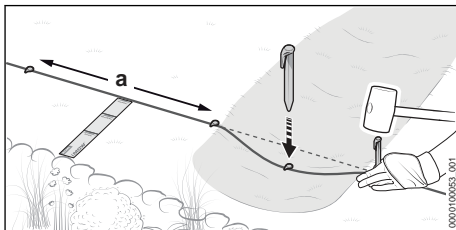
- a destra in direzione di marcia verso la docking station: $a = 37$ cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler)
- a sinistra in direzione di marcia verso la docking station: $c = 1,2$ m

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.

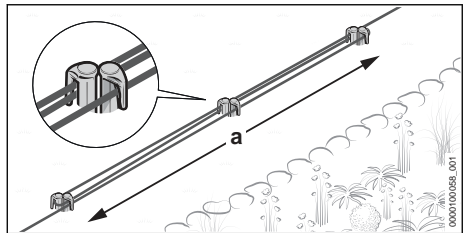
Posa di una riserva di filo

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.

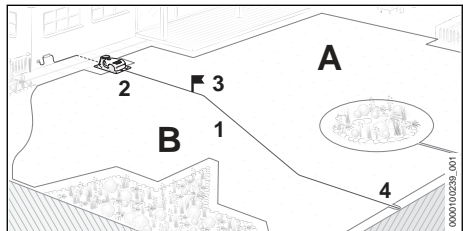
È possibile quindi pianificare e posare una o più riserve di filo.



- ▶ 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.


6.4.2 Pianificazione della posa di un filo guida e posa di un punto di collegamento nel filo perimetrale

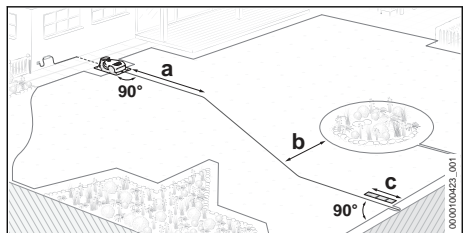
La posa di uno o più fili guida deve essere accuratamente pianificata in anticipo. Già durante la posa del filo perimetrale occorre tenere in considerazione la posizione di tutti i fili guida. Un filo guida è tassativamente necessario. È possibile però posare fino a tre fili guida.



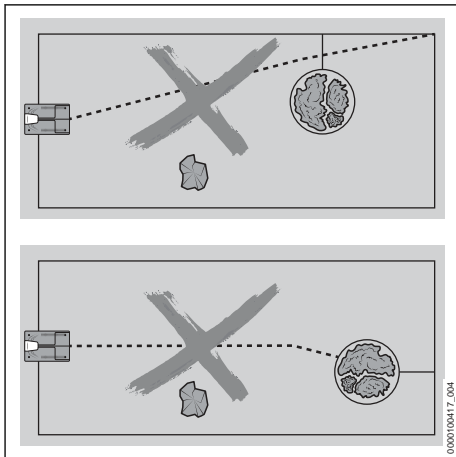
Il filo guida (1) svolge le funzioni seguenti:

- Orientamento per il ritorno alla docking station (2)
- Raggiungimento di un punto iniziale (3)
- Suddivisione della superficie di falciatura in zone (A e B)

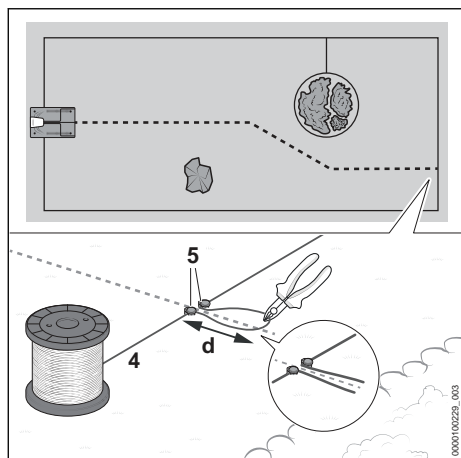
Il filo guida (1) viene posato attraverso la superficie di falciatura partendo dalla docking station (2) e collegato in un punto più lontano possibile al filo perimetrale (4).  6.6



- ▶ 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.

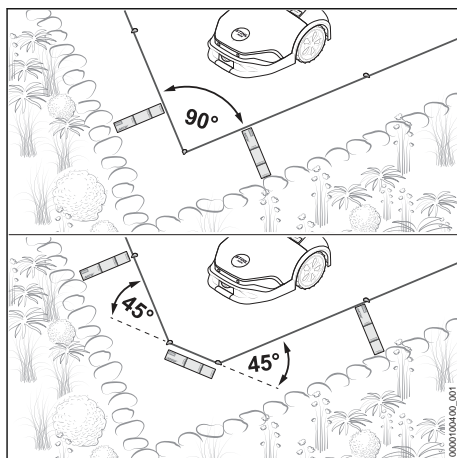
Al termine dell'installazione le estremità del filo devono essere collegate al filo guida.  6.6

- ▶ Continuare a posare il filo perimetrale (4) attorno alla superficie di falciatura.

6.4.3 Angoli

Angoli di 90°

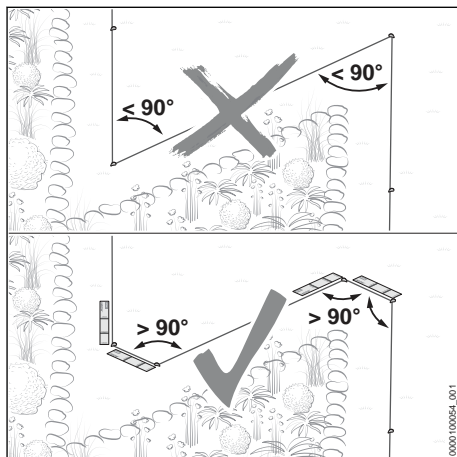
Gli angoli di 90° possono essere suddivisi in due parti da 45° . Così, in questa zona il robot rasaerba cambia direzione in modo più uniforme e con meno scatti.



- ▶ Posare il filo perimetrale trasversalmente nell'angolo su una lunghezza minima di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler).

Angoli acuti $< 90^\circ$

Suddividere gli angoli acuti $< 90^\circ$ 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).

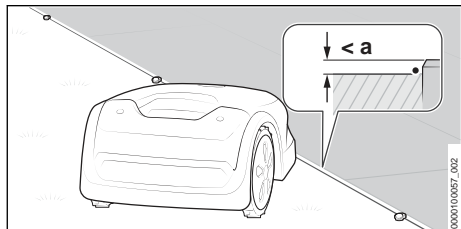
6.4.4 Superficie transitabile

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
- Vialeto 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.



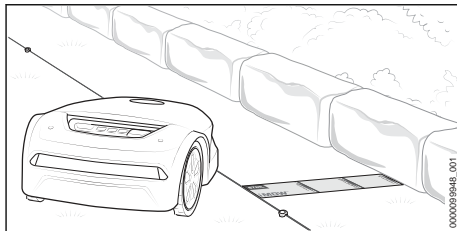
- ▶ Posare il filo perimetrale adiacente e parallelo alla superficie transitabile. La differenza di altezza massima tra la superficie transitabile e la superficie di falciatura è $a = 1,5$ cm

6.4.5 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



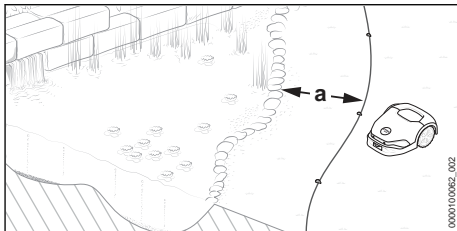
- ▶ Posare il filo perimetrale a una distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) parallelamente alla superficie non transitabile.
- ▶ Se la superficie non transitabile si trova sulla superficie di falciatura, delimitare la superficie non transitabile con una superficie vietata.

6.4.6 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



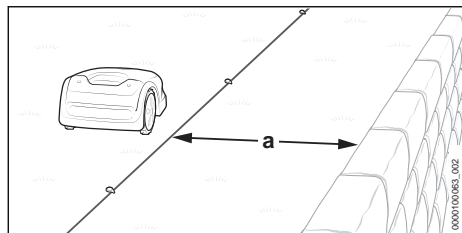
- ▶ Posare il filo perimetrale a una distanza $a = 1$ m parallelamente alla sponda dello specchio d'acqua.
- ▶ Se lo specchio d'acqua si trova sulla superficie di falciatura, delimitarlo con una superficie vietata.

6.4.7 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.

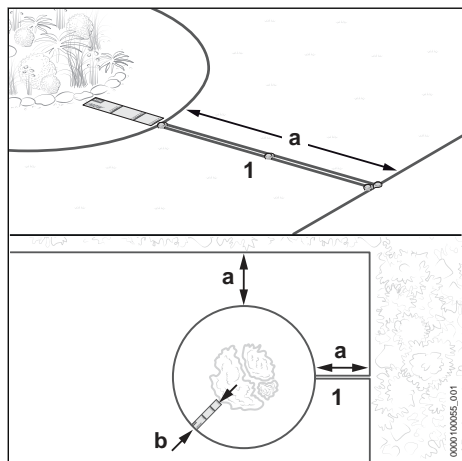
6.4.8 Superficie vietata

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:

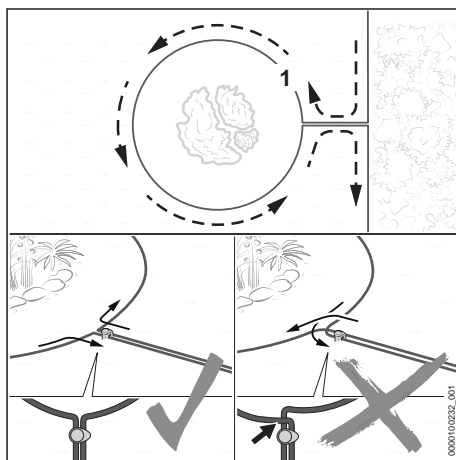
- Aiuola senza un bordo fisso e alto almeno 10 cm
- Stagno da giardino o piscina senza un bordo fisso e alto almeno 10 cm
- Ostacoli che non devono essere toccati
- Ostacoli non sufficientemente solidi
- Ostacoli più bassi di 10 cm

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)

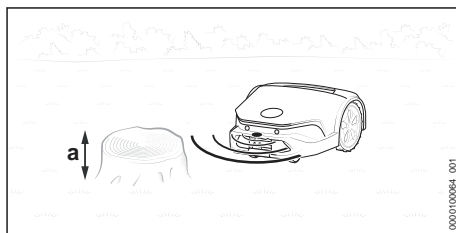
- Diametro minimo della superficie vietata 74 cm (lunghezza: 2x dima distanziatrice iMOW®)



- 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.

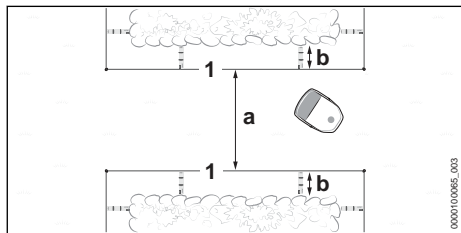
6.4.9 Ostacolo fisso

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.

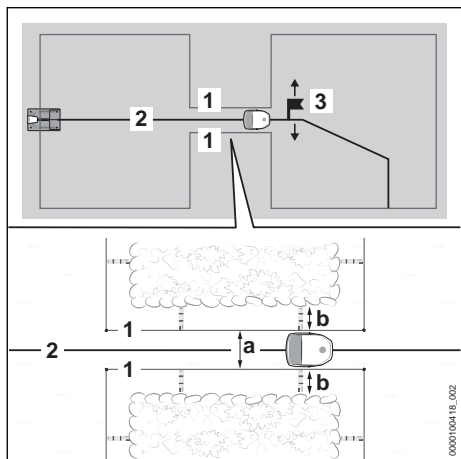
6.4.10 Strettoia



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).

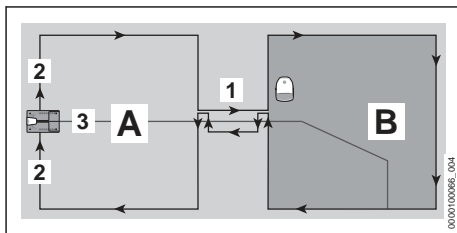
Al termine della messa in funzione è necessario impostare un punto di partenza (3) a valle della strettoia e la relativa frequenza di partenza. In caso contrario il robot rasaerba non riuscirà a

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 6.4.11 oppure delimitare la zona della strettoia dalla superficie di falciatura.

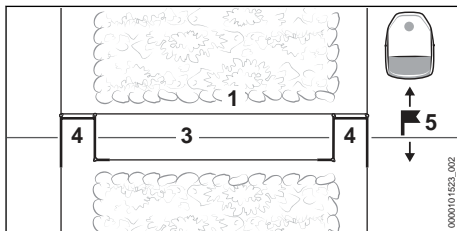
6.4.11 Corridoio

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).



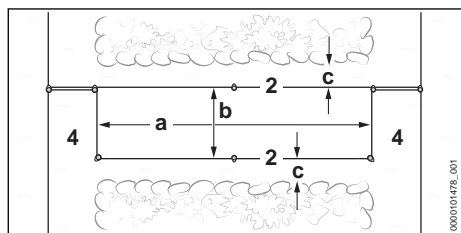
I tratti di svolta del filo (4) segnalano al robot rasaerba l'inizio o la fine di un corridoio.

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®".

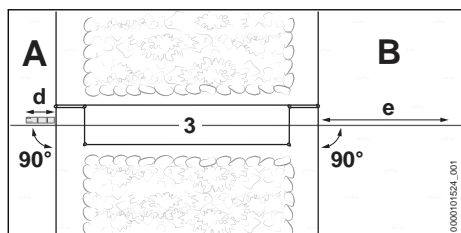
All'interno di un corridoio la falciatura non viene eseguita.

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.

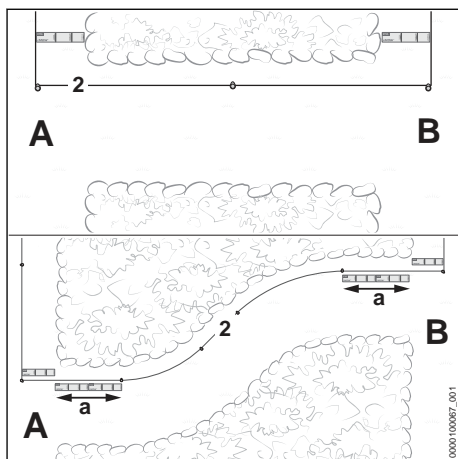


► Sincerarsi che siano soddisfatte le seguenti condizioni:

- 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.

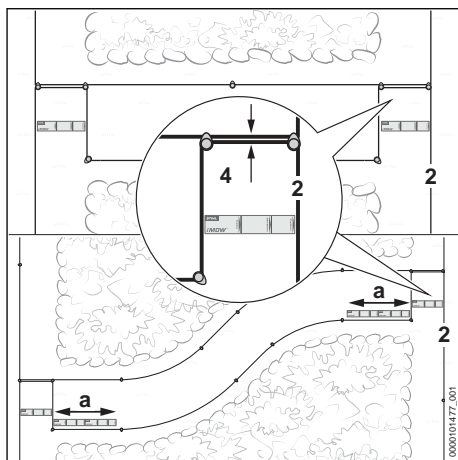
Posa di corridoio



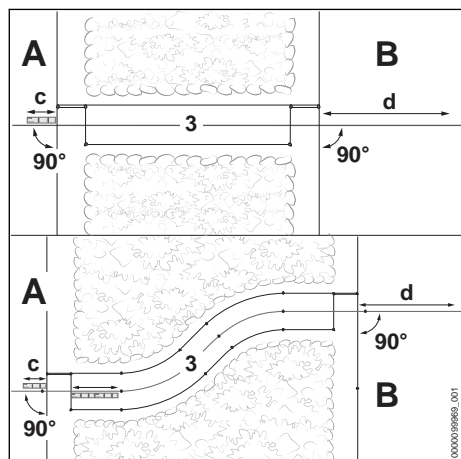
► Condurre il filo perimetrale (2) dalla superficie di falciatura principale (A) fino alla zona di falciatura (B), come illustrato.

► 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).

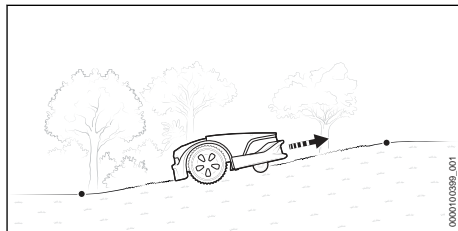


- ▶ Condurre il filo guida (3) sulla superficie di falciatura principale (A) a una lunghezza minima $c = 37$ cm (lunghezza: 1x dima distanziatrice iMOW®) in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) rispetto al corridoio.
- ▶ Posare il filo guida al centro del corridoio.
- ▶ Condurre il filo guida (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).

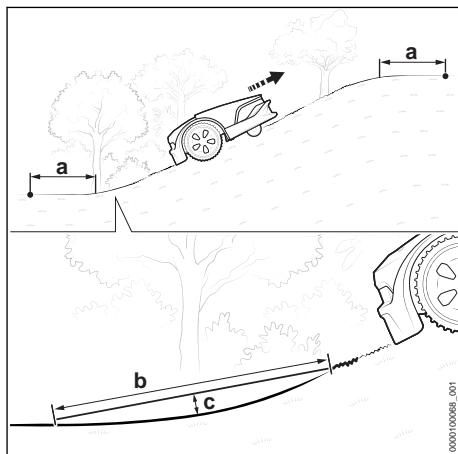
6.4.12 Pendenze

Il robot rasaerba è in grado di transitare e falciare su pendenze fino al 45%. Con l'Upgrade Kit 10, le ruote di trazione consentono a iMOW® di

transitare e falciare su pendenze fino al 55%. L'Upgrade Kit 10 è disponibile come accessorio.



- ▶ Se all'interno di una superficie di falciatura è presente una pendenza fino al 27%, posare il filo perimetrale normalmente.

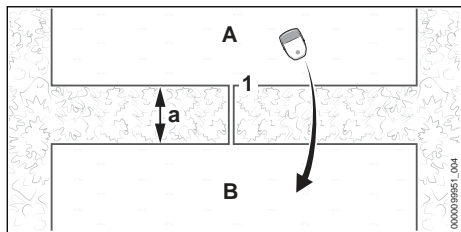


- ▶ Se all'interno di una superficie di falciatura è presente una pendenza superiore al 27%, a monte e a valle della pendenza posare il filo di guida con una distanza minima $a = 1,20$ m.
- ▶ Per fare in modo che il robot rasaerba sia in grado di transitare nel tratto tra terreno in piano e pendenza, 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.

6.4.13 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: 2x 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.

6.4.14 Superficie di falciatura di piccole dimensioni

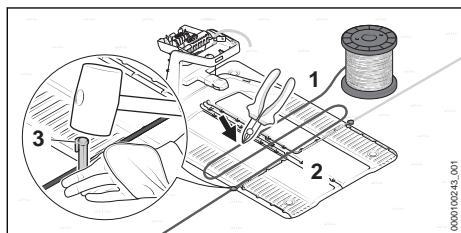
Nel caso di superfici di falciatura di piccole dimensioni, per le quali sono necessari meno di 20 m di filo perimetrale, deve essere utilizzato il modulo per piccole superfici STIHL AKM 100.

STIHL AKM 100 stabilizza il segnale del cavo e viene integrato nel filo perimetrale mediante appositi connettori.

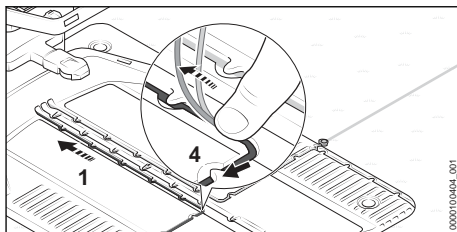
6.5 Completamento della posa del filo perimetrale

6.5.1 Completamento della posa del filo perimetrale

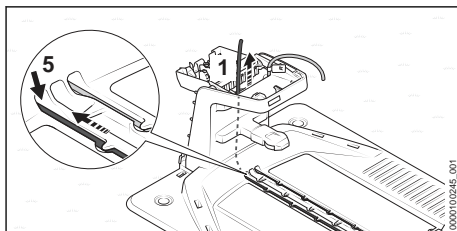
Docking station sul margine della superficie di falciatura, docking station sul margine del prato



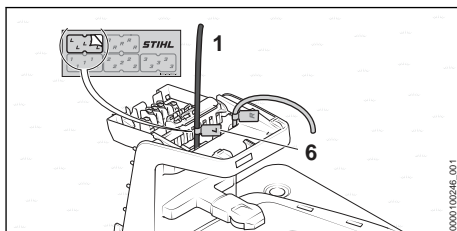
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (2) con un chiodo di fissaggio (3).
- Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (2), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).

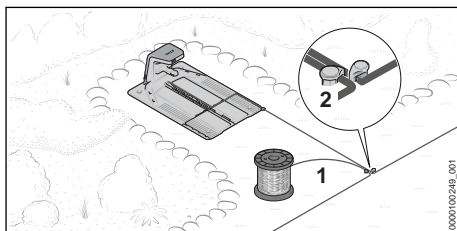


- Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (5) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.

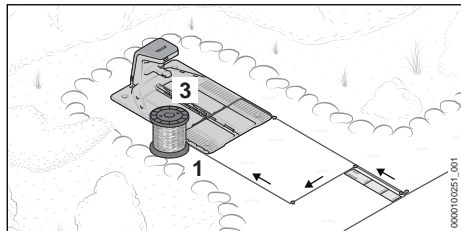


- Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (6) adatto.

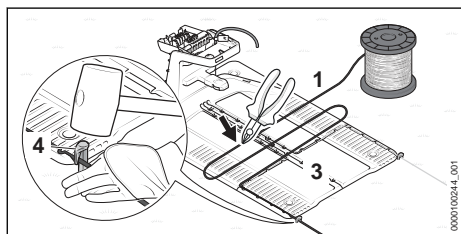
Docking station al di fuori della superficie di falciatura



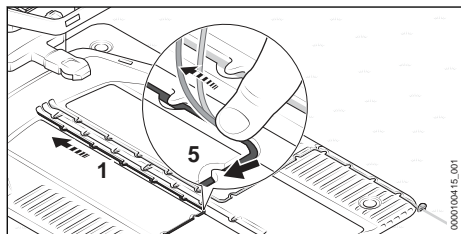
- Condurre il filo perimetrale (1) molto vicino al filo perimetrale già posato e fissarlo con un chiodo di fissaggio (2).



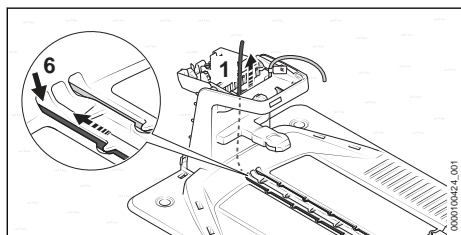
- ▶ Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo all'altro filo perimetrale su una lunghezza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) fino alla docking station, evitando che i fili si incrocino.
- ▶ Ricondurre il filo perimetrale (1) fino al margine e di nuovo fino alla piastra di base (3).



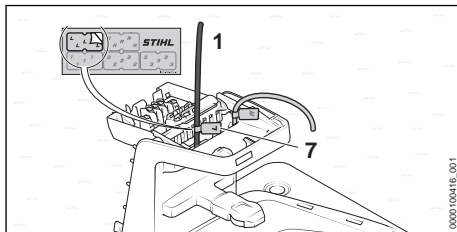
- ▶ Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (3) con un chiodo di fissaggio (4).
- ▶ Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (3), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- ▶ Posare il filo perimetrale (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (5).



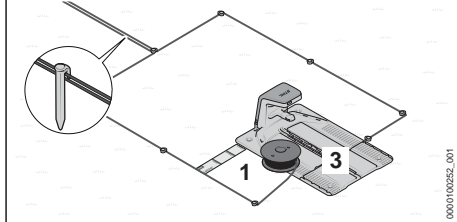
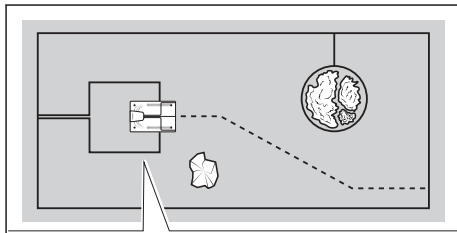
- ▶ Inserire il filo perimetrale (1) nel passacavi sinistro (6) e farlo scorrere. Spingere l'estremità del filo (1) verso l'alto all'interno della docking station.



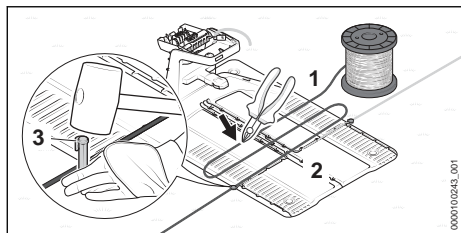
- ▶ Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (7) adatto.

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®".

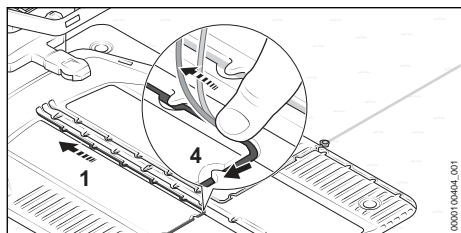
Installazione della docking station al centro della superficie di falciatura



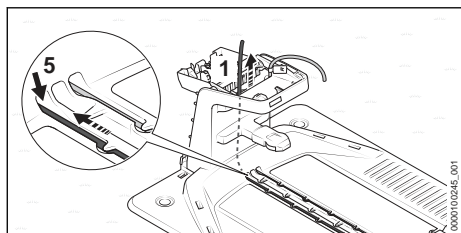
- ▶ Condurre il filo perimetrale (1) molto vicino al filo perimetrale già posato.
- ▶ Ricondurre il filo perimetrale (1) molto vicino e parallelo all'altro filo perimetrale fino alla docking station, evitando che i fili si incrocino.
- ▶ Condurre il filo perimetrale (1) a una distanza di 37 cm (lunghezza: 1x iMOW® Ruler) attorno alla piastra di base (3) in avanti.



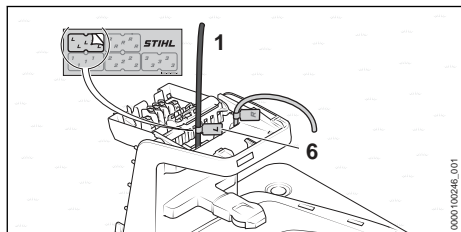
- Fissare il filo perimetrale (1) direttamente alla piastra di base (2) con un chiodo di fissaggio (3).
- Misurare con il filo perimetrale (1) due larghezze della piastra di base (2), quindi tagliare il filo perimetrale (1) con una tronchese.



- 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.



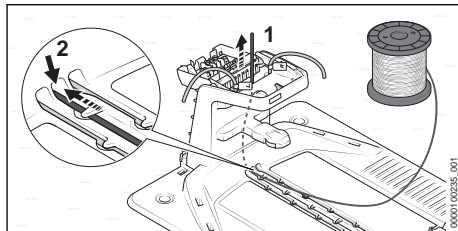
- Contrassegnare l'estremità del filo (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (6) adatto.

6.6 Posa del filo guida

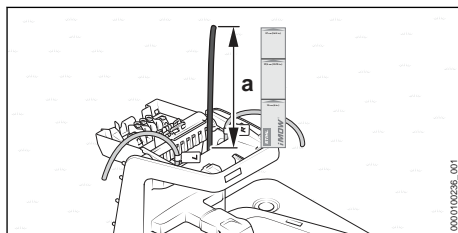
6.6.1 Posa del filo guida

Già durante la posa del filo perimetrale occorre tenere in considerazione la posizione di tutti i fili guida.

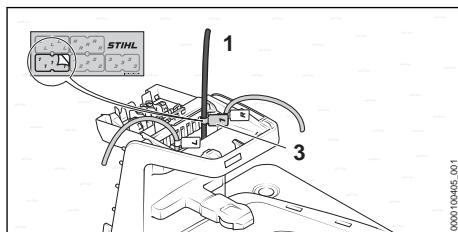
- Leggere le indicazioni generali sulla posa del filo guida 6.4.2.



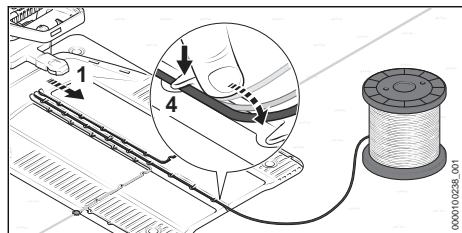
- Infilare l'inizio del filo guida (1) nel passacavi centrale (2) e farlo scorrere. Spingere il filo guida (1) verso l'alto all'interno della docking station.



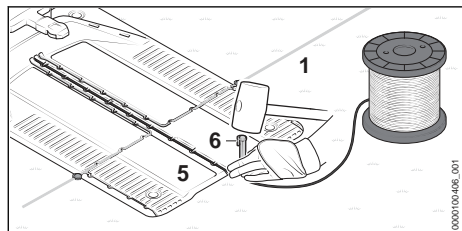
- Fare scorrere il filo guida (1) fino a farlo sporgere per una lunghezza $a = 37$ cm (lunghezza: $1x$ iMOW® Ruler) verso l'alto.



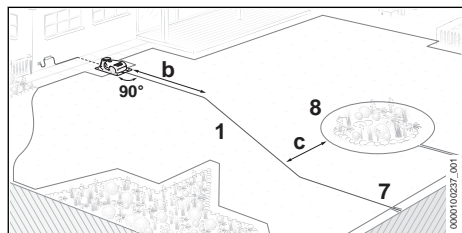
- Contrassegnare il filo guida (1) vicino all'alloggiamento con il marcafilo (3) adatto. Il contrassegno facilita il successivo collegamento al morsetto giusto.



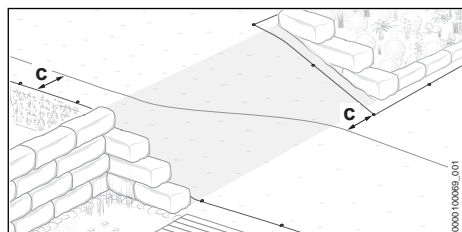
- Posare il filo guida (1) nella piastra di base mantenendolo piatto nella canalina e fissandolo con i ganci (4).



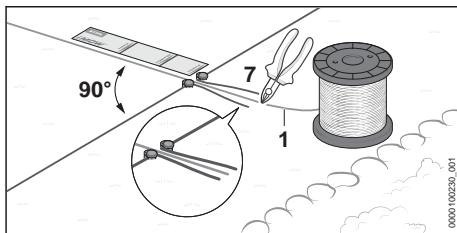
- Fissare il filo guida (1) direttamente alla piastra di base (5) con un chiodo di fissaggio (6).



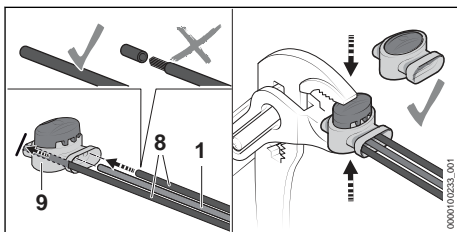
- Condurre il filo guida (1) su una lunghezza $b = 2$ m in direzione rettilinea e ad angolo retto (90°) dalla docking station nella superficie di falciatura.
- Condurre il filo guida (1) fino all'anello di filo (7) al margine della superficie di falciatura. La distanza minima dal filo perimetrale (8) deve essere $c = 27,5$ cm.



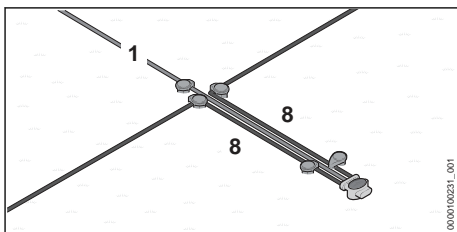
- Sui tratti in pendenza posare il filo guida in diagonale. La distanza minima dal filo perimetrale deve essere $c = 27,5$ cm.



- 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.



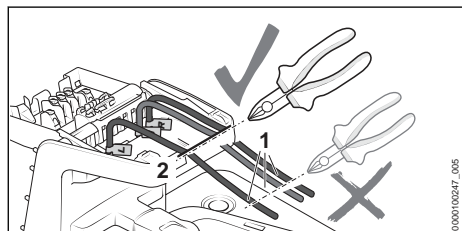
- Infilare le estremità dei fili perimetrali (8) e del filo guida (1) fino alla battuta nel connettore (9). Le estremità dei fili non devono essere spelate.
- Chiudere il connettore (1) con una pinza fino alla battuta.



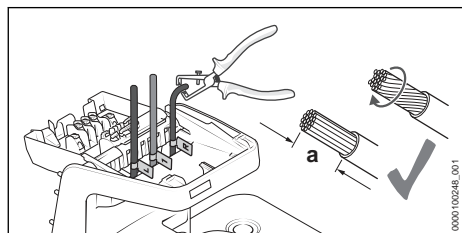
- Condurre i fili perimetrali (8) e il filo guida (1) paralleli e molto vicini tra loro, evitando che i fili si incrocino.
- Fissare i fili con altri chiodi di fissaggio.

6.7 Collegamento elettrico della docking station

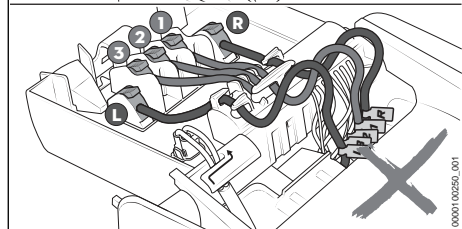
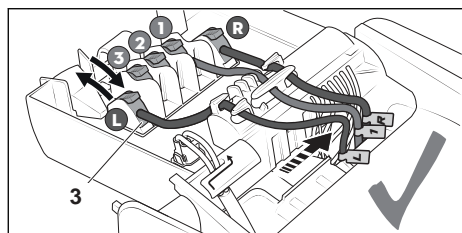
6.7.1 Collegamento del filo perimetrale e del filo guida



- ▶ Tendere leggermente le estremità dei fili (1) e tagliarli con una tronchese lungo il bordo (2).

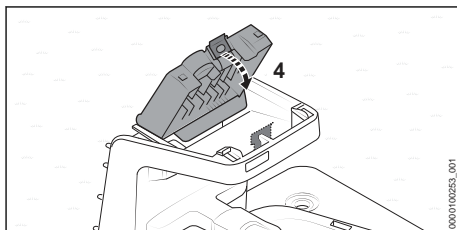


- ▶ Spelare le estremità dei fili per una lunghezza a = 10 mm.
- ▶ Torcere i trefoli in modo che non sporgano.

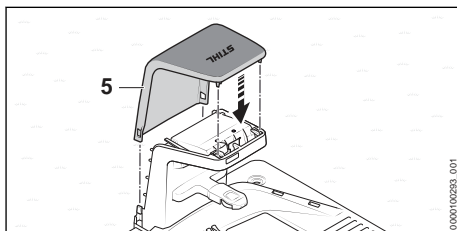


- ▶ Abbinare le estremità dei fili etichettate ai rispettivi morsetti.
- ▶ Portare in avanti la levetta (3) del rispettivo morsetto per aprire.
- ▶ Introdurre l'estremità del filo spelata nel morsetto corrispondente e riportare in avanti la levetta (3) per chiudere.

- ▶ Fissare il filo perimetrale e il filo guida nei fermacavi come raffigurato e spingerli verso destra.

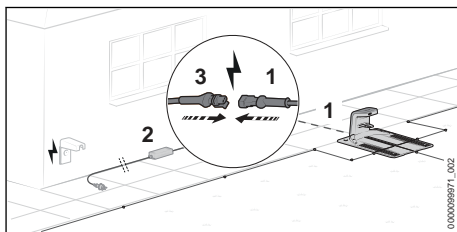


- ▶ Ribaltare in avanti la copertura (4). La copertura (4) scatta in posizione in modo percepibile.



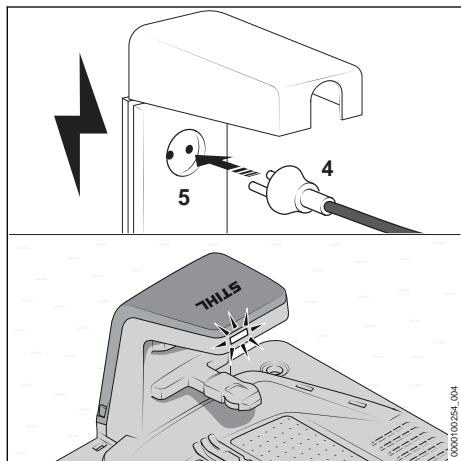
- ▶ Applicare la cappottatura (5). La cappottatura (5) scatta in posizione in modo udibile.

6.7.2 Posa del cavo di carica e collegamento dell'alimentatore



- ▶ Posare il cavo di carica (1) fino all'ubicazione dell'alimentatore (2).

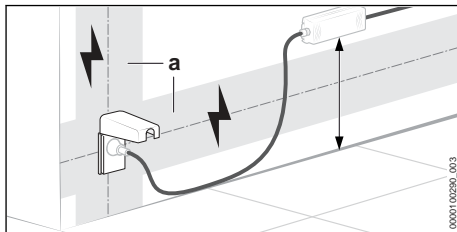
- ▶ Scegliere l'ubicazione dell'alimentatore (2) in modo che siano soddisfatte le condizioni seguenti:
 - L'alimentatore (2) e il cavo di collegamento si trovano al di fuori della superficie di falciatura.
 - Una presa adatta si trova vicino all'alimentatore (2).
 - L'alimentatore (2) si trova su una 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).



- ▶ Innestare la spina di rete (4) in una presa installata correttamente (5).
Il LED sulla docking station si accende in verde.

6.7.3 Montaggio dell'alimentatore su una parete

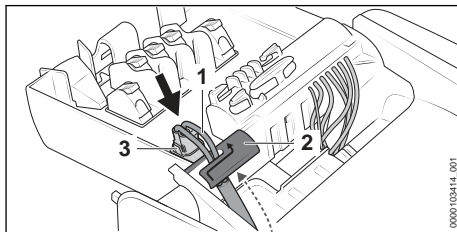
L'alimentatore può essere montato su una parete.



- ▶ 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.

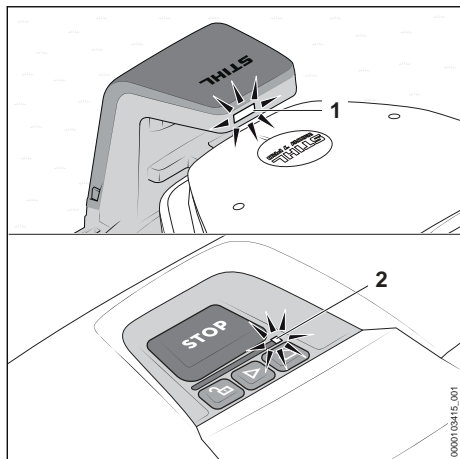
6.8 Carica del robot rasaerba

6.8.1 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, ☞ 17.7.

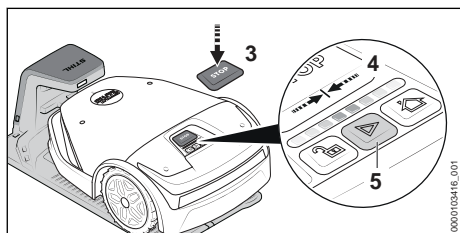


Il LED (1) sulla docking station lampeggia in bianco. Sulla barra luminosa del robot rasaerba lampeggia un LED (2) bianco.

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.

7 Collegamento dell'interfaccia Bluetooth®

7.1 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®".

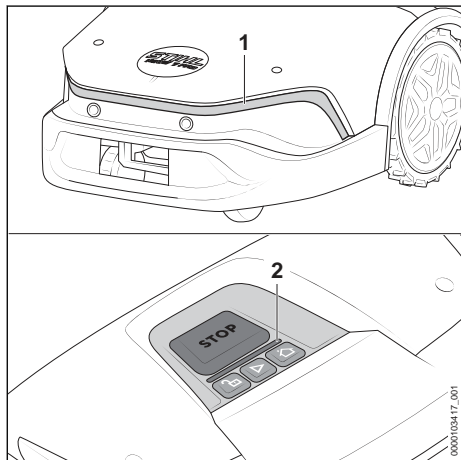
- Scaricare l'app "MY iMOW®" dall'App Store del dispositivo mobile e creare un account.
- Aggiungere il robot rasaerba all'account.
- Seguire le istruzioni sullo schermo e proteggere l'interfaccia Bluetooth® con una password.

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.

8 Sequenze luminose sul robot rasaerba e sulla docking station

8.1 Barre luminose sul robot rasaerba



Le barre luminose (1 e 2) indicano lo stato del robot rasaerba ed eventuali guasti.

La barra luminosa anteriore (1) è attiva solo quando cambia lo stato e resta accesa per 20 secondi.

Sequenza luminosa bianca:

- nessuna falciatura attiva.
- Un LED a destra all'esterno pulsa in bianco: il robot rasaerba è nella docking station ed è pronto.
- Un LED a destra all'esterno lampeggia in bianco: il robot rasaerba è nella docking station ed è in carica.

Sequenza luminosa verde:

- Processo di taglio attivo.
- La barra luminosa posteriore (2) indica l'avanzamento del processo di taglio.

Sequenza luminosa rossa:

- Un LED a destra all'esterno pulsa in rosso: il blocco dell'apparecchio è attivo.
- Segnalazione di guasto.

Sequenza luminosa blu: sulla barra luminosa posteriore (2):

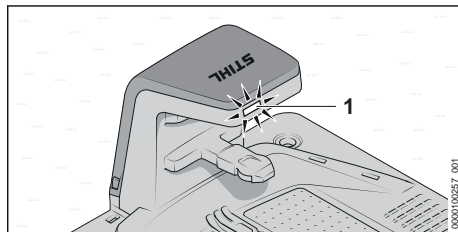
- Il robot rasaerba sta ricevendo un aggiornamento di sistema.

Luce bianca in scorrimento da sinistra verso destra:

- Il robot rasaerba si sta riavviando o sta verificando il proprio sistema.

Se dall'app "MY iMOW®" è attivata l'"animazione ambiente", la barra luminosa anteriore (1) 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.

8.2 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.

Utilizzo della docking station in modalità Team

Per l'utilizzo in modalità Team, l'indicatore di stato della docking station è stato ampliato con i seguenti modelli di illuminazione:

Il LED (1) si accende in verde:

- Il robot rasaerba non si trova nella docking station.
- Si tratta della docking station master (Team 1)
- I fili guida e il filo perimetrale sono posati e collegati correttamente e l'assegnazione del robot rasaerba alla docking station è stata effettuata correttamente.

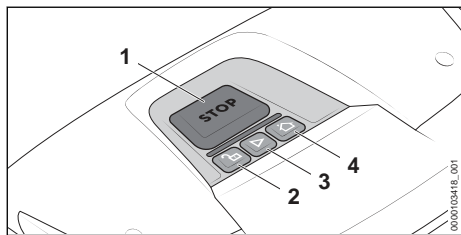
LED (1) pulsante in verde:

- Il robot rasaerba non si trova nella docking station.
- Si tratta della docking station (Team 2) o (Team 3).

- I fili guida e il filo perimetrale sono posati e collegati correttamente e l'assegnazione del robot rasaerba alla docking station è stata effettuata correttamente.

9 Uso e regolazione del robot rasaerba

9.1 Quadro di comando



Usando i pulsanti (1 - 4) 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 il pulsante con il "LUCCHETTO" (2).
Il robot rasaerba riproduce informazioni acustiche sullo stato corrente.

9.2 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 falciatura (tramite una procedura guidata o manualmente)
 - Impostazione dei punti iniziali (opzionale)
 - Selezione delle zone (opzionale)
- Regolazione dell'altezza di taglio
- Accesso all'apparecchio
 - Configurazione della protezione con PIN
 - 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

Utilizzo dei robot rasaerba in team

Per la modalità Team, per i robot rasaerba devono essere effettuate le impostazioni seguenti:

- Definizione dell'altezza di taglio
- Creazione del piano di falciatura e definizione dell'intervallo orario
- Impostazione del sensore pioggia
- Definizione della distanza di inizio

Le impostazioni del programma di taglio, dell'altezza di taglio e dell'orario devono essere identiche per tutti i robot rasaerba del team. Le impostazioni devono essere effettuate singolarmente per ogni robot rasaerba.

Per la funzione Team le seguenti impostazioni nell'app "MY iMOW®" sono limitate:

- Controllo segnali fili (possibile solo con il robot rasaerba collegato alla docking station mater (Team 1).

Per la funzione Team le seguenti impostazioni nell'app "MY iMOW®" non sono disponibili:

- Selezione delle zone
- Impostazione dei punti di partenza

Informazioni sull'integrazione nella rete domestica

Per una maggiore sicurezza dei dati, l'iMOW®, può essere integrato nella rete domestica sepa-

ratamente 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.

9.3 STIHL connected

Le impostazioni più importanti possono essere effettuate da un computer desktop tramite il portale STIHL connected oppure da un dispositivo mobile tramite l'app STIHL connected.

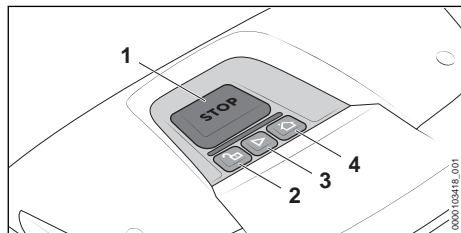
Il robot rasaerba può essere connesso con un computer desktop o un dispositivo mobile tramite una connessione di rete wireless (WiFi) e una connessione radiomobile.

Le funzioni sono parzialmente limitate rispetto a quelle dell'app "MY iMOW®".

Funzioni principali

- Gestione della flotta
- Avvio e arresto del processo di taglio
- Programma di taglio
- Regolazione dell'altezza di taglio
- Stato, analisi e reporting
- Accesso remoto al robot rasaerba tramite una connessione di rete wireless (WiFi)
- Accesso remoto al robot rasaerba tramite una connessione radiomobile
- Guida

9.4 Utilizzo della protezione con PIN



I pulsanti (3 e 4) possono essere protetti con un PIN. Se la protezione con PIN è attiva, il robot rasaerba non può più essere comandato

mediante i pulsanti. La protezione con PIN si configura dall'app "MY iMOW®".

I pulsanti "STOP" (1) e "LUCCHETTO" (2) sono esclusi dalla possibilità di proteggerli con PIN. Il robot rasaerba può essere fermato anche con protezione con PIN attiva.

Uso del robot rasaerba con protezione con PIN attiva

- ▶ Premere "STOP" (1).
- ▶ Premere il pulsante con il "LUCCHETTO" (2).
- ▶ Premere il pulsante "START" (3) o "HOME" (4) illuminato.
- ▶ Inserire il PIN mediante i pulsanti illuminati (da 2 a 4).
Se il PIN inserito è corretto, la protezione è rimossa per 60 secondi.
- ▶ Premere il pulsante desiderato per avviare il processo di taglio (3) o inviare il robot rasaerba alla docking station (4).
Se non viene premuto alcun pulsante o si inserisce un PIN errato, dopo 60 secondi il robot rasaerba prosegue con l'azione che aveva in corso.

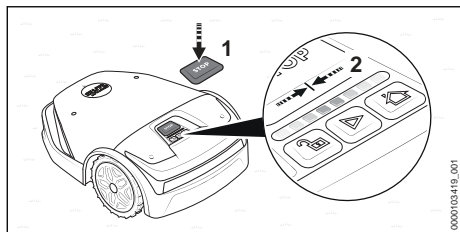
10 Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio

10.1 Arresto del robot rasaerba e attivazione del blocco dell'apparecchio



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. Le persone potrebbero rimanere gravemente ferite e potrebbero verificarsi 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.



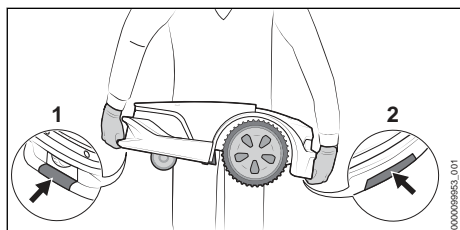
- ▶ Premere "STOP" (1).
Il robot rasaerba viene arrestato e bloccato.
- ▶ Premere e tenere premuto "STOP" (1) finché la barra luminosa (2) si accende completamente in rosso.
- ▶ Premere "STOP" (1).
La barra luminosa (2) lampeggia due volte. Il blocco del robot rasaerba è attivato. Il robot rasaerba può essere trasportato, riposto per la conservazione, pulito o sottoposto a manutenzione.

11 Trasporto

11.1 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.

11.2 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.

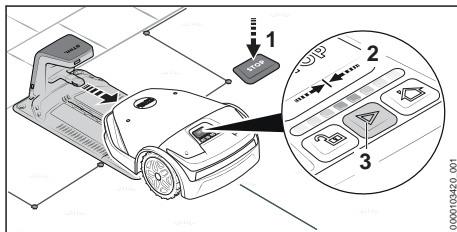
Le regole di trasporto sono riportate in www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Conservazione

12.1 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 "START" (3).
La modalità "Letargo" è disattivata e il robot rasaerba è di nuovo pronto per l'uso.

12.2 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,  17.6.
 - 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.

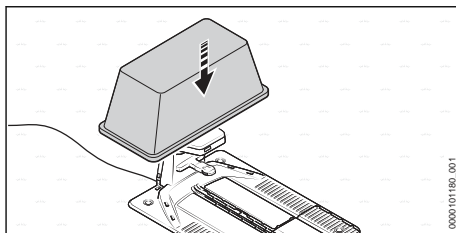
AVVISO

- 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 riportarla per la conservazione.

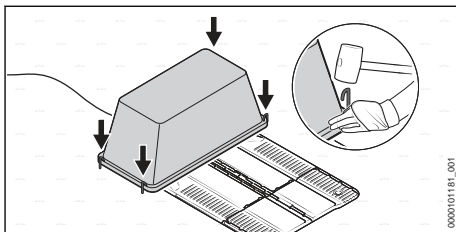
12.3 Conservazione della docking station, del cavo di carica e dell'alimentatore

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.

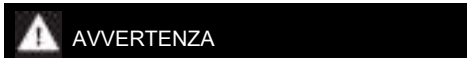
Smontaggio della docking station, del cavo di carica e dell'alimentatore

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.

13 Pulizia

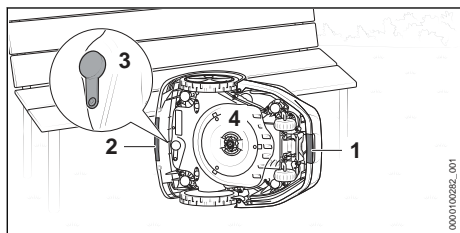
13.1 Pulizia del robot rasaerba



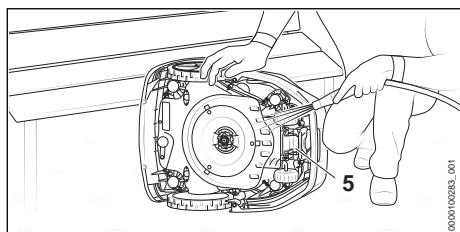
AVVERTENZA

- I bordi di taglio delle lame sono affilati. L'utente 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).
- ▶ 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 i contatti di carica (5) con un panno umido.
- ▶ Pulire la cappottatura e il quadro di comando con un panno umido.

13.2 Pulizia della docking station, dell'alimentatore, del cavo di carica e dei collegamenti a spina

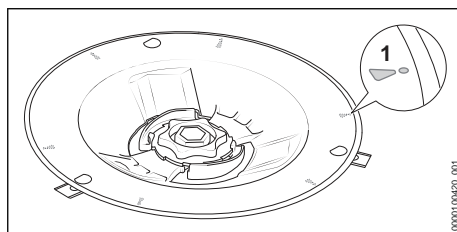
- ▶ Staccare la spina di rete dell'alimentatore dalla presa.
- ▶ Pulire la docking station, l'alimentatore e il cavo di carica con un panno umido.
 - ▶ Se necessario, rimuovere lo sporco ostinato con una spazzola morbida.

- ▶ Pulire i collegamenti a spina con un panno asciutto e privo di pelucchi.
 - ▶ Se necessario, rimuovere lo sporco ostinato con un pennello.

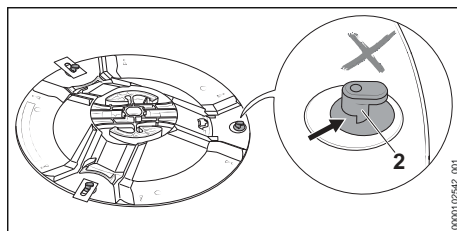
14 Manutenzione e sostituzione delle lame

14.1 Controllo visivo

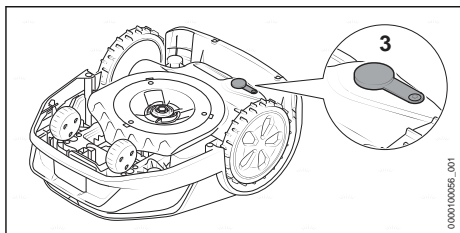
- ▶ Controllare regolarmente il robot rasaerba:
 - Pulizia dei contatti di carica
 - Controllare che la cappottatura e il listello di protezione non siano danneggiati.
 - Controllare la libertà di movimento delle ruote.
 - Controllare che le lame non siano danneggiate, usurate, spaccate e che girino liberamente.



- 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.



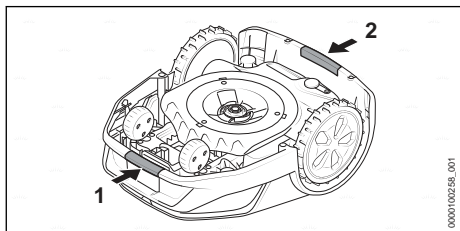
- Controllare che il tappo (3) della presa di diagnosi non sia danneggiato e che sia correttamente inserito in sede.

14.2 Sostituzione delle lame

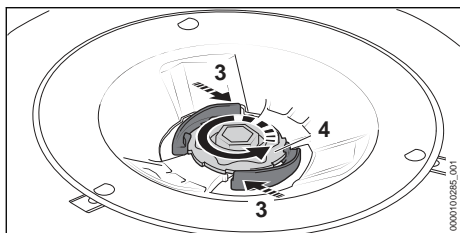
AVVERTENZA

- I bordi di taglio delle lame sono affilati. L'utente potrebbe tagliarsi.
 - ▶ Indossare guanti da lavoro in materiale resistente.

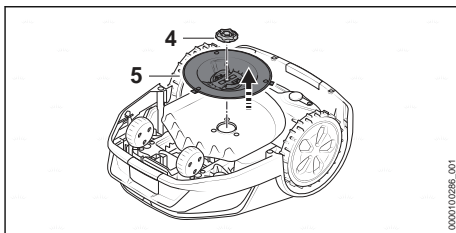
- ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.



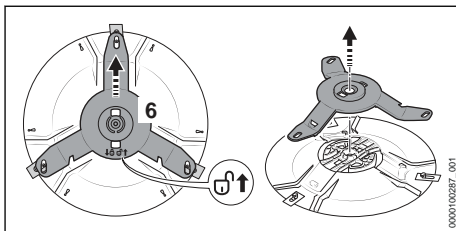
- ▶ Afferrare il robot rasaerba dal punto di presa anteriore (1) e posteriore (2).
- ▶ Capovolgere il robot rasaerba.



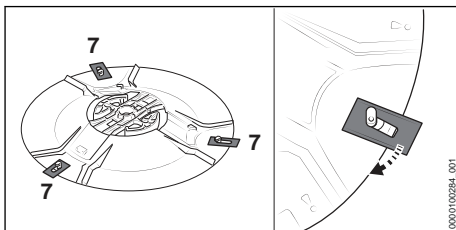
- ▶ Premere e tenere premute le leve (3).
- ▶ Ruotare il dado (4) in senso antiorario fino a rimuoverlo.



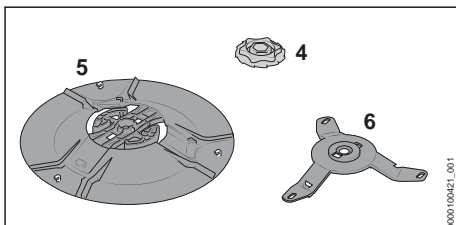
- ▶ Togliere il dado (4).
- ▶ Togliere il disco portalame (5).



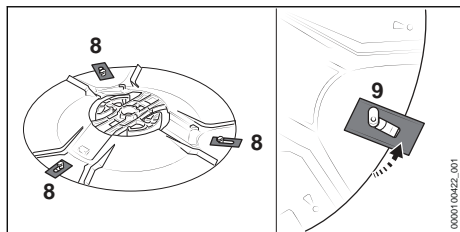
- ▶ Estrarre il supporto (6) sfilandolo in direzione della freccia ↗. Il supporto (6) si sblocca.
- ▶ Estrarre il supporto (6).



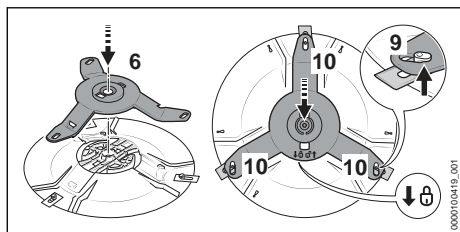
- ▶ Sganciare le vecchie lame (7).



- ▶ 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.
- ▶ Premere e tenere premute le leve (3).
- ▶ Avvitare il dado (4) in senso orario.
- ▶ Rilasciare le leve (3) e serrare il dado (4) in senso orario. Le leve (3) scattano in posizione in modo udibile.

15 Riparazione

15.1 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.

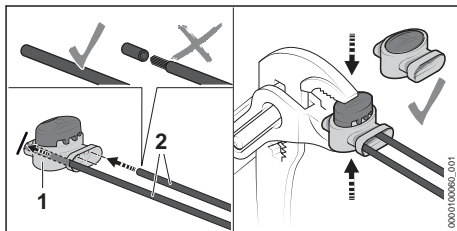
- ▶ Se una lama è danneggiata o usurata:
 - ▶ Arrestare il robot rasaerba e attivare il blocco dell'apparecchio.
 - ▶ Sostituire tutte le lame. Le lame non possono essere riaffilate.
- ▶ Se il disco portalame o i perni a L sul disco portalame è/sono danneggiato/i o usurato/i,
 - ▶ arrestare il robot 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.

15.2 Allungamento o riparazione del filo perimetrale o del filo guida

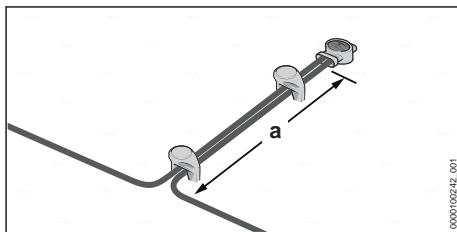
Il filo perimetrale o il filo guida possono essere allungati o riparati mediante connettori.

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 spelate.
- ▶ Chiudere il connettore (1) con una pinza fino alla battuta.



- ▶ Condurre i fili perimetrali almeno su una lunghezza $a = 5$ cm parallelamente e molto vicini gli uni agli altri, evitando che si incrocino.

16 Eliminazione dei guasti

16.1 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 "LUCCHETTO" sul quadro di comando e seguire le istruzioni acustiche.

Guasto	Barra luminosa sul robot rasaerba e sulla docking station	Causa	Rimedio
Il robot rasaerba interrompe la configurazione della funzione Team.	La barra luminosa lampeggia due volte in rosso.	Nel robot rasaerba sono già presenti impostazioni che incidono sulla funzione Team.	► Ripristinare il robot rasaerba all'impostazione standard nell'app "MY iMOW®".
		Non è stata rispettata la sequenza di configurazione della funzione Team.	► Ripristinare tutti i robot rasaerba all'impostazione standard nell'app "MY iMOW®". ► Configurare la funzione Team in sequenza decrescente, ¶ 5.7.2 .
		È presente un guasto al filo perimetrale o al filo guida.	► Accertarsi che il filo perimetrale e il filo guida non siano danneggiati. ► Accertarsi che il filo perimetrale o il filo guida sia collegato correttamente alla docking station, ¶ 5.6.1 . ► Accertarsi che il filo perimetrale e il filo guida siano collegati correttamente alla connessione filo, ¶ 5.5.1 .
		La protezione con PIN sul robot rasaerba è attivata.	► Disattivare la protezione con PIN nell'app "MY iMOW®".
Il robot rasaerba rimane fermo durante il ritorno alla docking station.		La batteria è scarica.	► Accertarsi che il filo perimetrale non superi la lunghezza massima, ¶ 17.1 . ► 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.
	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.	► 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®".

Guasto	Barra luminosa sul robot rasaerba e sulla docking station	Causa	Rimedio
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.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Accertarsi che i contatti di carica della docking station e del robot rasaerba siano puliti. ▶ Seguire le istruzioni nell'app "MY iMOW®". ▶ 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.

17 Dati tecnici

17.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 7.0 PRO

Dati tecnici

- Larghezza di taglio: 28 cm
- Altezza di taglio - elettrica: da 20 mm a 60 mm
- Regime di rotazione del disco portalamme: 2400 giri/min
- Velocità di falciatura: 0,5 m/s
- Dimensioni:
 - Altezza: 291 mm
 - Larghezza: 525 mm
 - Lunghezza: 705 mm
- Peso: 16 kg
- Classe di protezione: III
- Tipo di protezione: IP56
- Superficie di falciatura massima (singolo robot rasaerba): 5000 m²
- Superficie di falciatura massima (team con 2 robot rasaerba): 5500 m²
- Superficie di falciatura massima (team con 3 robot rasaerba): 8000 m²
- Tempo di attività 1000 m² (singolo robot rasaerba a settimana)⁴: 20 h
- Lunghezza massima del filo perimetrale con superficie di falciatura ≤ 5000 m²: 850 m
- Lunghezza massima del filo perimetrale con superficie di falciatura ≥ 5000 m²: 460 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)

⁴In condizioni ideali (pochi ostacoli, geometria semplice e poche pendenze nel giardino, crescita del prato moderata)

Comunicazione con app "MY iMOW®"

- Interfaccia: Bluetooth® Low Energy
- Protocollo e porta: proprietari via GATT

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)

17.2 Lame

- Numero lame: 3

17.3 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

17.4 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:
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Peso: 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

17.5 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:

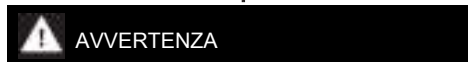
Se la tensione nominale sulla targhetta dati tecnici è compresa tra 220 V e 240 V:

- 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

17.6 Limiti di temperatura



- 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.

17.7 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.

17.8 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).

17.9 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.

18 Ricambi e accessori

18.1 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.

19 Messa fuori servizio e smaltimento

19.1 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.

- Resettare 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®".

19.2 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.

20 Dichiarazione di conformità UE

20.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 7.0 PRO

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
- Tipo: iMOW® 7.0 PRO
- 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 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).

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

21 Dichiarazione di conformità UKCA

21.1 Robot rasaerba STIHL iMOW® 7.0 PRO



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
- Tipo: iMOW® 7.0 PRO
- 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

22 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

23 Software Open Source

23.1 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 disponibili sul seguente sito web: open-source.stihl.com

Inhoudsopgave

1	Voorwoord.....	251
---	----------------	-----

2	Informatie met betrekking tot deze handleiding.....	252
3	Overzicht.....	252
4	Veiligheidsinstructies.....	255
5	Maairobot in een team gebruiken.....	263
6	Maairobot als los apparaat gebruiken.....	276
7	Bluetooth®-interface sluiten.....	299
8	Verlichtingspatroon op maairobot en dockingstation.....	299
9	Maairobot bedienen en instellen.....	300
10	Maairobot stoppen en vergrendeling activeren.....	302
11	Vervoeren.....	302
12	Opslaan.....	303
13	Reinigen.....	304
14	Onderhoud uitvoeren en messen vervangen.....	305
15	Repareren.....	306
16	Storingen opheffen.....	307
17	Technische gegevens.....	309
18	Onderdelen en toebehoren.....	311
19	Buitenbedrijfstelling en afvoer.....	311
20	EU-conformiteitsverklaring.....	311
21	UKCA-conformiteitsverklaring.....	312
22	Adressen.....	312
23	Open Source-software.....	312

1 Voorwoord

Geachte cliënt(e),

Wij zijn blij dat u hebt gekozen voor STIHL. Wij ontwikkelen en produceren onze producten in topkwaliteit in overeenstemming met de behoeften van onze klanten. Zo ontstaan producten met een hoge betrouwbaarheid, ook bij extreme belasting.

STIHL staat ook voor service met topkwaliteit. Onze dealers staan garant voor deskundig advies en instructie alsmede een uitgebreide technische begeleiding.

STIHL kiest uitdrukkelijk voor een duurzame en verantwoordelijke omgang met de natuur. Deze gebruiksaanwijzing is voor u bedoeld als ondersteuning om uw STIHL-product gedurende een lange levensduur veilig en milieuvriendelijk te gebruiken.

Wij danken u voor uw vertrouwen in ons en wensen u veel plezier met uw STIHL product.



Dr. Nikolas Stihl

BELANGRIJK! VOOR GEBRUIK GOED DOOR-LEZEN EN BEWAREN.**2 Informatie met betrekking tot deze handleiding****2.1 Geldende documenten**

De lokale veiligheidsvoorschriften zijn van kracht.

- ▶ Lees naast deze handleiding de volgende documenten, zorg dat u alles begrijpt en bewaar ze:
 - Veiligheidsinformatie voor STIHL accu's en producten met een ingebouwde accu: www.stihl.com/safety-data-sheets

Meer informatie over STIHL maairobots, compatibele toebehoren en veelgestelde vragen is te vinden op support.stihl.com, info.myi-mow.stihl.com of verkrijgbaar bij een STIHL dealer.

Het Bluetooth®-woordlogo en het Bluetooth®-beeldmerk (logo's) zijn geregistreerde handelsmerken en eigendom van Bluetooth SIG, Inc. Elk gebruik van dit woordlogo/beeldmerk door STIHL gebeurt onder licentie.

De maairobot is voorzien van een draadloze Bluetooth®-interface, een draadloze netwerkinterface en een interface voor mobiele communicatie. Er moet rekening worden gehouden met plaatselijke gebruiksbeperkingen (bijv. in vliegtuigen of ziekenhuizen).

2.2 Aanduiding van de waarschuwingen in de tekst**⚠ GEVAAR**

- De aanwijzing duidt op gevaren die leiden tot ernstig letsel of zelfs tot de dood.
 - ▶ De genoemde maatregelen kunnen ernstig letsel of de dood voorkomen.

⚠ WAARSCHUWING

- De aanwijzing duidt op gevaren die **kunnen** leiden tot ernstig letsel of zelfs tot de dood.
 - ▶ De genoemde maatregelen kunnen ernstig letsel of de dood voorkomen.

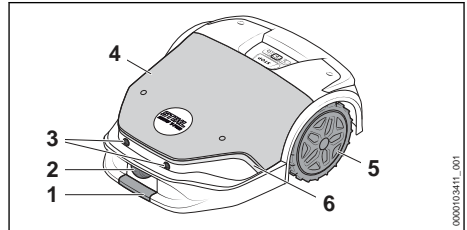
LET OP

- De aanwijzing duidt op gevaren die kunnen leiden tot materiële schade.
 - ▶ De genoemde maatregelen kunnen materiële schade voorkomen.

2 Informatie met betrekking tot deze handleiding

2.3 Symbolen in de tekst

Dit symbool verwijst naar een hoofdstuk in deze handleiding.

3 Overzicht**3.1 Maairobot****1 Voorste handgreep**

Door de voorste en achterste handgreep tegelijkertijd vast te pakken, kan de maairobot worden opgetild en vervoerd.

2 Laadcontacten

De laadcontacten verbinden de maairobot met het dockingstation.

3 Ultrasoundsensoren

De ultrasoundsensoren herkennen obstakels.

4 Kap

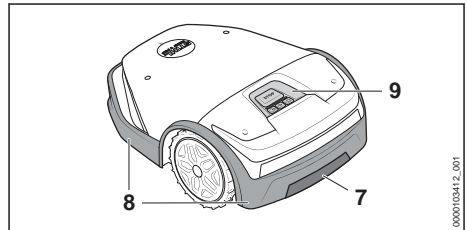
De kap is verend gelagerd en via een stootsensor worden obstakels op het maaivlak herkend.

5 Aandrijfwielen

De aandrijfwielen drijven de maairobot aan.

6 Lichtstrook

De lichtstrook geeft de status van de maairobot aan.

**7 Achterste handgreep**

Door de voorste en achterste handgreep tegelijkertijd vast te pakken, kan de maairobot worden opgetild en vervoerd.

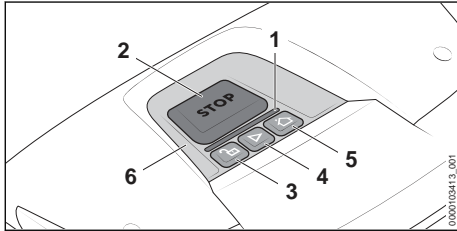
8 Beschermstrip

De beschermstrip beschermt de gebruiker tegen omhoog geslingerde voorwerpen en tegen het contact met de messen.

9 Bedieningspaneel

Het bedieningspaneel bevat de druktoetsen en de regensensor.

3.2 Bedieningspaneel



1 Lichtstrook

De lichtstrook geeft de status van de maairobot aan en geeft aan welke toetsencombinatie voor een bepaalde actie moet worden ingedrukt.

2 Druktoets „STOP“

De druktoets stopt de maairobot en het maaiwerk. De druktoets is ook bedoeld om de vergrendeling te activeren.

3 Druktoets „SLOT“

De druktoets ontgrendelt de maairobot in combinatie met een getoonde toetsencombinatie.

4 Druktoets „START“

De druktoets start het maaien.

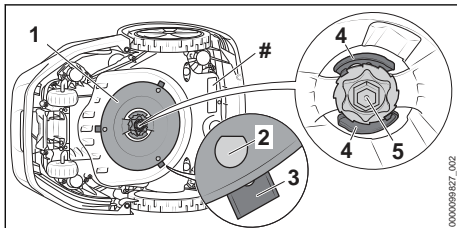
5 Druktoets „HOME“

De druktoets laat de maairobot terugrijden naar het dockingstation of stopt de huidige maaitaak als de maairobot in het dockingstation staat.

6 Regensensor

De regensensor reageert op vocht. Al naargelang de instelling kan de maairobot in zijn maaischema rekening houden met de weersomstandigheden.

3.3 Maaiwerk



1 Messchijf

De messchijf is bedoeld voor het bevestigen van de messen/klingen.

2 L-pennen

De L-pennen zijn bedoeld voor het plaatsen van de klingen/messen.

3 Messen/klingen

De messen/klingen maaien het gras.

4 Hendel

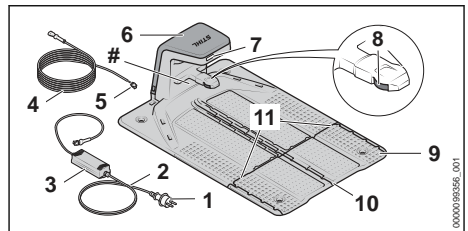
De hendels borgen de moer.

5 Moer

De moer zet de messchijf vast.

Typeplaatje met machinenummer

3.4 Dockingstation en adapter



1 Netstekker

De netstekker verbindt de aansluitkabel met een contactdoos.

2 Aansluitkabel

De aansluitkabel verbindt de adapter met de netstekker.

3 Adapter

De adapter voorziet het dockingstation van spanning.

4 Laadkabel

De laadkabel verbindt de adapter met het dockingstation.

5 Stekker

De stekker verbindt de laadkabel met het dockingstation.

6 Kap

De kap dekt het dockingstation af en beschermt de interne elektronica.

7 Led

De led's geven de status van het dockingstation aan.

8 Laadcontacten

De laadcontacten verbinden het dockingstation met de maairobot.

9 Bodemplaat

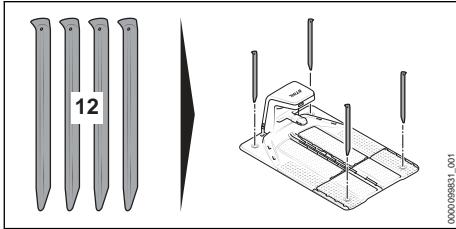
De bodemplaat is het fundament van het dockingstation.

10 Kabelgoot

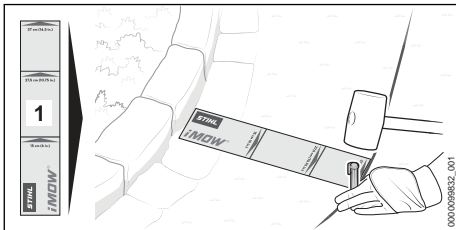
De leidraad wordt in de middelste kabelgoot gelegd.

11 Kabelgoot

De begrenzingsdraad wordt in de kabelgoten aan de buitenkant gelegd.

Typeplaatje met machinenummer**12 Grondpen**

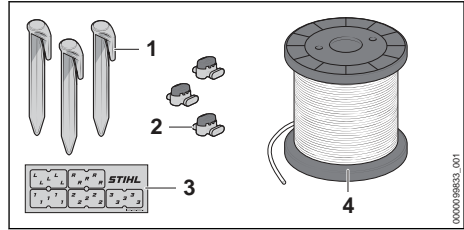
De vier grondpenen bevestigen het dockingstation op de grond.

3.5 iMOW® Ruler en installatieset**iMOW® Ruler****1 iMOW® Ruler**

Met de Ruler wordt het leggen van de draad makkelijker en kan de juiste afstand worden aangehouden.

Installatieset

Voor de ingebruikname van de maairobot is een installatieset nodig die niet bij de leveringsomvang van de maairobot is inbegrepen. Geschikte installatiesets zijn voor tuinen van verschillende grootte als toebehoren verkrijgbaar.

**1 Bevestigingsspijker**

De bevestigingsspijker bevestigt de begrenzingsdraad en de leidraad op de bodem.

2 Draadverbinder

De draadverbinder verbindt de draadeinden met elkaar.

3 Kabelmarkeerder

De kabelmarkeerders zijn bedoeld als markering van de draadeinden in het dockingstation. Ze vergemakkelijken de toewijzing van de draadeinden bij de aansluiting op de juiste klem.

4 Draadrol

De draadrol is nodig voor het leggen van de begrenzingsdraad en de leidraad.

3.6 Pictogrammen

De pictogrammen kunnen op de maairobot, het dockingstation, de adapter of de ingebouwde accu staan en hebben de volgende betekenis:



Dit pictogram geeft de diameter van de messchijf aan.



Dit pictogram geeft bij de vervanging van messen/klingen de richting aan die nodig is om de messendrager te ontgrendelen.



Dit pictogram geeft bij de vervanging van messen/klingen de richting aan die nodig is om de messendrager te vergrendelen.



Beveiligingsklasse 2, dubbel geïsoleerd.



Het product niet met het huisvuil afvoeren.



De aanduiding naast het pictogram geeft de energie-inhoud van de accu aan volgens specificatie van de fabrikant van de accucellen. De tijdens het gebruik beschikbare energie-inhoud is lager.



1 led brandt rood. De accu is te warm of te koud.



4 leds knipperen rood. In de accu bevindt zich een storing.

4 Veiligheidsinstructies

4.1 Waarschuwingssymbolen

De waarschuwingssymbolen op de maairobot, het dockingstation, de adapter of de ingebouwde accu hebben de volgende betekenissen:



Op de veiligheidsinstructies en de maatregelen hierin letten.



De handleiding lezen, begrijpen en bewaren.



Op de veiligheidsinstructies voor opgeslingerde voorwerpen en de maatregelen hierop letten.



Houd de veiligheidsafstand aan.



De draaiende messen met messen/klingen niet aanraken.



Niet op de maairobot stappen of erop gaan zitten.



De maairobot tijdens het transport, de opslag, de reiniging, het onderhoud, de reparatie of bij gewijzigd of ongebruikelijk gedrag stoppen en de vergrendeling activeren.



Houd kinderen uit de buurt van de maairobot en het maaivlak.



Houd dieren uit de buurt van de maairobot en het maaivlak.



De accu niet onderdompelen in vloeistoffen.



De accu tegen hitte en vuur beschermen.

4.2 Gebruik conform de voorschriften

De maairobot STIHL iMOW® 7.0 PRO is bedoeld voor het maaien en mulchen van gras.

Het STIHL dockingstation en de meegeleverde adapter DM210X-420X zijn bedoeld voor het opladen van de maairobot STIHL iMOW® 7.0 PRO.

De maairobot, het dockingstation en de adapter kunnen bij regen worden gebruikt.

De maairobot wordt van energie voorzien door een accu STIHL AAI. De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

De maairobot kan via de app "MY iMOW®" of het STIHL connected portal worden geconfigureerd en bediend. Vergeleken met de app "MY iMOW®" zijn de functies in het STIHL connected portal gedeeltelijk beperkt.

⚠ WAARSCHUWING

- Dockingstations, adapters en accu's die niet door STIHL voor de maairobot zijn vrijgegeven, kunnen leiden tot brand en explosiegevaar. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Gebruik de maairobot met de ingebouwde accu STIHL AAI.
 - ▶ Laad de maairobot STIHL iMOW® 7.0 PRO op met het STIHL dockingstation en een STIHL adapter DM210X-420X.
- Als de maairobot, de accu, het dockingstation of de adapter niet volgens voorschrift worden gebruikt, kan dit leiden tot ernstig of dodelijk letsel en kan er materiële schade ontstaan.
 - ▶ Gebruik de maairobot, het dockingstation en de adapter zoals beschreven in deze handleiding.

4.3 Vereisten aan de gebruiker

⚠ WAARSCHUWING

- Gebruikers die niet zijn geïnstrueerd kunnen de gevaren van de maairobot, het dockingstation en de adapter niet herkennen of niet inschatten. De gebruiker of andere personen kunnen ernstig of zelfs dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ De handleiding lezen, begrijpen en bewaren.
- ▶ Als de maairobot, het dockingstation of de adapter aan een andere persoon worden doorgegeven: de handleiding meegeven.
- ▶ Zorg ervoor dat de gebruiker aan de volgende vereisten voldoet:
 - De gebruiker is uitgerust.

- De gebruiker is lichamenlijk, sensorisch en geestelijk in staat de maairobot, het dockingstation en de adapter te bedienen en te gebruiken. Als de gebruiker met lichamenlijke, sensorische of geestelijke beperkingen daartoe in staat is, mag de gebruiker alleen onder toezicht of na instructie door een verantwoordelijke persoon met de maairobot werken. Dit omvat ook alle werkzaamheden met en aan de maairobot, het dockingstation, de adapter, de laadkabel, de leidraad en de begrenzingsdraad.
- De gebruiker kan de gevaren van de maairobot, het dockingstation en de adapter herkennen en inschatten.
- De gebruiker is meerderjarig of de gebruiker wordt conform nationale regelgeving onder toezicht voor een beroep opgeleid.
- De gebruiker is geïnstrueerd door een STIHL dealer of een andere hiertoe vakkundig persoon, voordat deze voor de eerste keer de maairobot, het dockingstation en de adapter in gebruik neemt.
- De gebruiker is niet onder invloed van alcohol, medicijnen of drugs.
- Houd tijdens installatie, bediening, reiniging, onderhoud en transport van de maairobot uw evenwicht, zorg voor stabiliteit en ren niet.
- De begrippen "Bediening" en "Gebruik" omvatten alle werkzaamheden aan de maairobot, aan het dockingstation, aan de adapter, aan de laadkabel, aan de leidraad en begrenzingsdraad en aan alle iMOW® toebehoren.
 - ▶ Als er onduidelijkheid bestaat: neem contact op met een STIHL dealer.

4.4 Kleding en uitrusting

▲ WAARSCHUWING

- Tijdens het leggen van de begrenzingsdraad of de leidraad en tijdens de bevestiging van het dockingstation kunnen als gevolg van het inslaan van bevestigingsspijkers of grondpenen in de bodem voorwerpen op hoge snelheid omhoog worden geslingerd. De gebruiker kan letsel oplopen.
 - ▶ Draag een nauwsluitende veiligheidsbril. Geschikte veiligheidsbrillen zijn aan de hand van de norm EN 166 of de nationale voorschriften getest en met de betreffende codering te koop.

- ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- Tijdens de maaiwerkzaamheden kunnen voorwerpen met een hoge snelheid naar boven worden geslingerd. De gebruiker kan letsel oplopen.
 - ▶ Als het maaivlak tijdens de maaiwerkzaamheden wordt betreden:
 - Draag een lange broek van stevig materiaal.
 - Draag stevige, dichte schoenen met stroeve zool.
- Ongeschikte kleding kan vast blijven zitten in hout, struikgewas en in de maairobot. Gebruikers zonder geschikte kleding kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Draag nauwsluitende kleding.
 - ▶ Doe sjaals en sieraden af.
- Tijdens het reinigen, onderhoud uitvoeren of transporteren kan de gebruiker in contact komen met de messen/klingen. De gebruiker kan letsel oplopen.
 - ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- Als de gebruiker ongeschikte schoenen draagt, kan hij uitglijden. De gebruiker kan letsel oplopen.
 - ▶ Als het maaivlak tijdens de maaiwerkzaamheden wordt betreden: draag stevige, dichte schoenen met een stroeve zool.

4.5 Werkgebied en -omgeving

4.5.1 Maairobot en maaivlak

▲ WAARSCHUWING

- Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen de gevaren van de maairobot en de omhoog geslingerde voorwerpen niet herkennen en de gevaren hiervan niet inschatten. Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.



- ▶ Houd buitenstaanders, kinderen en huisdieren tijdens de maaiwerkzaamheden bij het maaivlak vandaan.
- ▶ Als de maairobot op openbaar toegankelijk terrein wordt gebruikt: zet het maaivlak af en plaats bordjes met de waarschuwende tekst: "Waarschuwing! Automatische grasmaaier! Houd kinderen en huisdieren uit de buurt en onder toezicht!" . Houd u aan de plaatselijke voorschriften.
- ▶ Zorg ervoor dat kinderen niet met de maairobot kunnen spelen.

- ▶ Definieer het maaivlak met behulp van de begrenzingsdraad zoals in deze handleiding is beschreven. Aangewezen gebieden waar de maairobot niet mag komen of worden gescheiden van het maaivlak.
- ▶ Gebruik de maairobot niet op terrein met kiezels of grind.
- Personen kunnen over de begrenzingsdraad, de leidraad of de bevestigingsspijkers struikelen. Personen kunnen letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Leg de begrenzingsdraad en leidraad plat op de grond of breng ze met een kabellegmachine in de grond aan.
 - ▶ Sla de bevestigingspennen volledig in de grond.
- Als er met een tuinapparaat of met tuingereedschap in het maaivlak wordt gewerkt, kan het gereedschap de begrenzingsdraad, de leidraad of de bevestigingsspijkers raken en beschadigen. Voorwerpen kunnen op hoge snelheid omhoog worden geslingerd. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Werk niet met een tuinapparaat of met tuingereedschap rond de begrenzingsdraad of de leidraad.
- Elektrische componenten van de maairobot kunnen vonken veroorzaken. Vonken kunnen in een makkelijk brandbare of explosieve omgeving brand of een explosie veroorzaken. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Gebruik de maairobot niet in een licht ontvlambare en ook niet in een explosieve omgeving.
- Als gevolg van onweer kan de maairobot beschadigd zijn of kunnen er voorwerpen op het maaivlak liggen. De maairobot kan zich in een onveilige toestand bevinden en voorwerpen kunnen tijdens het maaien omhoog worden geslingerd. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Controleer de maairobot na onweer op de veilige toestand.
 - ▶ Controleer de toestand van het maaivlak, verwijder voorwerpen van het maaivlak.

4.5.2 Accu

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

▲ WAARSCHUWING


- Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen de gevaren van de accu niet herkennen en de gevaren hiervan niet inschatten. Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Buitenstaanders, kinderen en huisdieren op afstand houden.
 - ▶ Laat de accu niet zonder toezicht achter.
 - ▶ Zorg ervoor dat kinderen niet met de accu kunnen spelen.
- De accu is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu blootstaat aan bepaalde invloeden van buitenaf kan de accu in brand vliegen, exploderen of onherstelbaar beschadigd raken. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ De accu tegen hitte en vuur beschermen.
 - ▶ De accu niet in het vuur werpen.
 - ▶ De accu niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen opladen, gebruiken en opbergen,  17.6.
 - ▶ De accu niet onderdompelen in vloeistoffen.
 - ▶ De accu bij kleine metalen voorwerpen vandaan houden.
 - ▶ De accu niet blootstellen aan hoge druk.
 - ▶ De accu niet in de magnetron plaatsen.
 - ▶ De accu tegen chemicaliën en zouten beschermen.



4.5.3 Dockingstation en adapter

▲ WAARSCHUWING

- Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen de gevaren van het dockingstation en de adapter niet herkennen en ook niet inschatten. Buitenstaanders, kinderen en dieren kunnen ernstig of fataal letsel oplopen.
 - ▶ Buitenstaanders, kinderen en huisdieren op afstand houden.
 - ▶ Zorg ervoor dat kinderen niet met het dockingstation of de adapter kunnen spelen.
- Het dockingstation en de adapter zijn niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als het dockingstation of de adapter worden blootgesteld aan bepaalde invloeden van buitenaf, kunnen het dockingstation of de adapter in brand vliegen of exploderen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.

- ▶ Gebruik het dockingstation en de adapter niet in een licht ontvlambare of in een explosieve omgeving.
- ▶ Gebruik het dockingstation en de adapter niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen en bewaar ze niet buiten die grenzen,  17.6.
- ▶ Haal de adapter voorafgaand aan onweer of bij kans op blikseminslag van het elektriciteitsnet.
- Personen kunnen over het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel struikelen. Personen kunnen letsel oplopen en het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel kunnen worden beschadigd.
 - ▶ Plaats het dockingstation en de adapter op een locatie met goed zicht.
 - ▶ Leg de aansluitkabel en de laadkabel plat op de grond.
- Bij direct zonlicht kan de behuizing van de adapter zeer heet worden. De gebruiker kan bij contact hiermee brandwonden oplopen.
 - ▶ Raak de hete adapter niet aan.



4.6 Veilige staat

4.6.1 Maairobot

De maairobot verkeert in een veilige staat als aan de volgende voorwaarden is voldaan:

- De maairobot is onbeschadigd.
- De bedieningselementen werken en zijn niet gewijzigd.
- De messen/klingen zijn correct gemonteerd en onbeschadigd.
- Er is origineel STIHL toebehoren voor deze maairobot gemonteerd.
- Het toebehoren is correct gemonteerd.

WAARSCHUWING

- In een niet-veilige toestand kunnen onderdelen niet meer naar behoren functioneren en kunnen veiligheidsvoorzieningen buiten werking worden gezet. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Gebruik een onbeschadigde en correct werkende maairobot.
 - ▶ Breng geen wijzigingen aan de maairobot aan.
 - ▶ Als het bedieningspaneel niet werkt: gebruik de maairobot niet.
 - ▶ Monteer origineel STIHL toebehoren voor deze maairobot.

- ▶ Monteer de messen/klingen zoals in deze handleiding staat beschreven.
- ▶ Monteer het toebehoren zoals in deze handleiding of in de handleiding van het toebehoren beschreven staat.
- ▶ Steek geen voorwerpen in de openingen van de maairobot.
- ▶ Verbind de laadcontacten niet met metalen voorwerpen en sluit ze niet kort.
- ▶ Versleten of beschadigde stickers vervangen.
- ▶ Als er onduidelijkheid bestaat: neem contact op met een STIHL dealer.

4.6.2 Maaiwerk

Het maaiwerk is veilig, als aan de volgende voorwaarden is voldaan:

- De messen/klingen, messschijf, messendrager, hendel en moer zijn onbeschadigd.
- De slijtagemarkeringen op de messschijf zijn niet afgesleten.
- De L-pennen op de messschijf zijn tot maximaal de helft versleten.
- De messen/klingen zijn niet vervormd.
- De messen/klingen zijn correct gemonteerd.

WAARSCHUWING

- In een onveilige staat kunnen onderdelen van de messen/klingen losraken en worden weggeslingerd. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Werk met onbeschadigde messen/klingen, een onbeschadigde messschijf, een onbeschadigde messendrager, hendel en onbeschadigde moer.
 - ▶ Vervang het maaiwerk als de slijtagemarkeringen zijn afgesleten en er gaten zijn ontstaan.
 - ▶ Als de L-pennen voor meer dan de helft zijn versleten: vervang het maaiwerk.
 - ▶ Monteer de messen/klingen op de juiste manier.
 - ▶ Als er onduidelijkheid bestaat: neem contact op met een STIHL dealer.

4.6.3 Accu

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

De accu verkeert in een veilige staat als aan de volgende voorwaarden is voldaan:

- De accu is onbeschadigd.
- De accu is schoon en droog.
- De accu functioneert en is niet gemodificeerd.

▲ WAARSCHUWING

- In een niet veilige staat kan de accu niet meer correct functioneren. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Alleen met een onbeschadigde en goed werkende accu werken.
 - ▶ Een beschadigde of defecte accu niet laden.
 - ▶ Als de accu vuil is: de accu reinigen.
 - ▶ Als de accu nat of vochtig is: laat de accu drogen.
 - ▶ Geen wijzigingen aanbrengen aan de accu.
 - ▶ Geen voorwerpen in de openingen van de accu steken.
 - ▶ Elektrische contacten van de accu niet met metalen voorwerpen met elkaar verbinden en kortsluiten.
 - ▶ Accu niet openmaken.
 - ▶ Versleten of beschadigde stickers vervangen.
- Uit een beschadigde accu kan vloeistof weglekken. Als de vloeistof in contact komt met de huid of de ogen, kunnen de huid of de ogen geïrriteerd raken.
 - ▶ Contact met de vloeistof voorkomen.
 - ▶ Als contact met de huid heeft plaatsgevonden: was de betreffende plekken op de huid met veel water en zeep.
 - ▶ Als contact met de ogen heeft plaatsgevonden: was de ogen ten minste 15 minuten met veel water en raadpleeg een arts.
- Een beschadigde of defecte accu kan een ongewone geur veroorzaken, roken of branden. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Als de accu vreemd ruikt of rookt: de accu niet gebruiken en bij brandbare stoffen vandaan houden.
 - ▶ Als de accu brandt: probeer de accu met een brandblusser of water te blussen.

4.6.4 Dockingstation, laadkabel, adapter en aansluitkabel

Het dockingstation, de laadkabel, de adapter, de aansluitkabel en de stekkerverbindingen verkeeren in de veilige staat als aan de volgende voorwaarden is voldaan:

- Het dockingstation, de laadkabel, de adapter, de aansluitkabel en de stekkerverbindingen zijn onbeschadigd.
- Het dockingstation, de laadkabel, de adapter, de aansluitkabel en de stekkerverbindingen zijn schoon.

- Er is origineel STIHL toebehoren voor dit dockingstation gemonteerd.
- Het toebehoren is correct gemonteerd.
- Het dockingstation en de adapter zijn tijdens het bedrijf niet afgedekt.

▲ WAARSCHUWING

- In een niet-veilige toestand kunnen onderdelen niet meer veilig functioneren en kunnen veiligheidsvoorzieningen buiten werking worden gezet. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Gebruik een onbeschadigd dockingstation, een onbeschadigde laadkabel, een onbeschadigde adapter, een onbeschadigde aansluitkabel en onbeschadigde stekkerverbindingen.
 - ▶ Als het dockingstation, de adapter of de stekkerverbindingen vervuild zijn: reinig het dockingstation, de adapter en de stekkerverbindingen.
 - ▶ Breng geen wijzigingen aan het dockingstation, de laadkabel, de adapter, de aansluitkabel en de stekkerverbindingen aan.
 - ▶ Steek geen voorwerpen in de openingen van het dockingstation en de adapter.
 - ▶ Verbind elektrische contacten van het dockingstation, de adapter en de stekkerverbindingen niet met metalen voorwerpen en sluit ze niet kort.
 - ▶ Open het dockingstation en de adapter niet.
 - ▶ Dek het dockingstation en de adapter niet af.
 - ▶ Graaf de adapter niet in de grond in.
 - ▶ Ga niet op het dockingstation staan.
 - ▶ Ga niet op de grondplaat van het dockingstation staan.

4.7 Maaien

▲ WAARSCHUWING

- De messen/klingen van de draaiende messchijf kunnen de gebruiker verwonden. De gebruiker kan hierdoor ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Raak de draaiende messchijf en de messen/klingen niet aan.
 - ▶ Als de gebruiker de maairobot tijdens het maaien nadert of voordat hij instellingen op het apparaat wil aanbrengen: druk op de druktoets "STOP".
 - ▶ Kantel of til de maairobot tijdens het maaien niet.
 - ▶ Als de messchijf of de messen/klingen door een voorwerp worden geblokkeerd: stop de maairobot en activeer de vergrendeling. Pas dan



het voorwerp dat de blokkade veroorzaakt wegnemen.



- ▶ Houd kinderen uit de buurt van de maairobot en het maaivlak.



- ▶ Houd dieren uit de buurt van de maairobot en het maaivlak.



- ▶ Stap of zit niet op de maairobot en vervoer geen kinderen, dieren of voorwerpen op de maairobot.

- Wanneer de maairobot tijdens het werk verandert of zich ongebruikelijk gedraagt, kan de maairobot zich in een onveilige toestand bevinden. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Druk op de druktoets "STOP" en activeer de vergrendeling. Neem contact op met een STIHL dealer.
- Als de messen/klingen tijdens het maaien op een vreemd voorwerp stuiten, kunnen deze of delen ervan beschadigd raken of met hoge snelheid omhoog worden geslingerd. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Verwijder vreemde voorwerpen van het maaivlak.
 - ▶ Verwijder afgebroken messen/klingen of delen daarvan van het maaivlak.
- Als de druktoets "STOP" wordt ingedrukt, blijft de messschijf met de messen/klingen nog even draaien. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Wacht totdat de messschijf niet meer draait.
- Als de messen/klingen tijdens het maaien een hard voorwerp raken, kunnen er vonken ontstaan en kunnen de messen/klingen beschadigd raken. Vonken kunnen in een makkelijk brandbare omgeving brand veroorzaken. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Werk niet in een makkelijk brandbare omgeving.
 - ▶ Zorg ervoor dat de messen/klingen in een veilige toestand verkeren.

⚠ GEVAAR

- Als in de buurt van onder spanning staande kabels met de maairobot wordt gewerkt, kunnen de messen/klingen in contact komen met de onder spanning staande kabels en deze beschadigen. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.

- ▶ Gebruik de maairobot niet in de buurt van onder spanning staande leidingen.

4.8 Laden

⚠ WAARSCHUWING

- Tijdens het laden kan een beschadigde of een defecte adapter stinken of roken. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Trek de netstekker uit de contactdoos.
- De adapter kan bij een ontoereikende warmte-afvoer oververhit raken en in brand raken. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Dek de adapter niet af.

4.9 Elektriciteit aansluiten

Contact met stroomvoerende componenten kan ontstaan door de volgende oorzaken:

- De aansluitkabel of de verlengkabel is beschadigd.
- De netstekker van de aansluitkabel of de verlengkabel is beschadigd.
- De contactdoos is niet correct geïnstalleerd.


⚠ GEVAAR

- Contact met stroomvoerende componenten kan leiden tot een stroomschok. De gebruiker kan ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Controleer of de kabels met netstekkers niet zijn beschadigd.



Als de aansluitkabel of de verlengkabel beschadigd zijn:

- ▶ raak de beschadigde plaats niet aan.
- ▶ Trek de netstekker uit de contactdoos.
- ▶ Pak de kabels en de netstekkers ervan met droge handen vast.
- ▶ Steek de netstekker in een correct geïnstalleerde en beveiligde contactdoos met rand-aarde.
- ▶ Als de contactdoos zich buiten een gebouw bevindt: waarborg dat de contactdoos is goedgekeurd voor gebruik buitenshuis.
- ▶ Sluit de netvoeding via een aardlekschakelaar (30 mA, 30 ms) aan.
- ▶ Als de aansluitkabel of verlengkabel wordt aangesloten of losgekoppeld: pak deze altijd bij de stekker vast en trek niet aan de kabel.
- Een beschadigde of niet geschikte verlengkabel kan leiden tot een elektrische schok. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.

- ▶ Gebruik een verlengkabel met de juiste kabeldoorsnede,  17.5.
- ▶ Gebruik een spatwaterdichte en voor buitengebruik goedgekeurde verlengkabel.
- ▶ Bescherm de stekkerverbinding tussen adapter en verlengkabel tegen water.
- ▶ Gebruik een verlengkabel met dezelfde eigenschappen als de aansluitkabel van de adapter.

▲ WAARSCHUWING

- Onjuiste netspanning of een onjuiste netfrequentie kan leiden tot overspanning in de adapter. De netvoeding kan hierbij worden beschadigd.
 - ▶ Controleer of de netspanning en de netfrequentie van het lichtnet corresponderen met de gegevens op het typeplaatje van de adapter.
- Als de adapter op een meervoudige contactdoos is aangesloten, kunnen de elektrische onderdelen tijdens het opladen worden overbelast. De elektrische componenten kunnen warm worden en in brand vliegen. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Zorg ervoor dat de vermogensgegevens op de meervoudige contactdoos niet worden overschreden door het totaal van de gegevens op het typeplaatje van de adapter en alle op de meervoudige contactdoos aangesloten elektrische apparaten.
- Een verkeerd gelegde aansluitkabel, verlengkabel of een verkeerd gelegde laadkabel kan beschadigd raken en personen kunnen hierover struikelen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Leg de kabels en laadkabel zo dat ze zich buiten het maaivlak bevinden.
 - ▶ Leg en markeer de kabels en laadkabel zo, dat ze niet door werkzaamheden met een tuinapparaat of tuingereedschap worden beschadigd.
 - ▶ Leg en markeer de kabels en laadkabel zodanig dat personen niet kunnen struikelen.
 - ▶ Leg de kabels en laadkabel zodanig dat ze niet onder spanning staan of in elkaar gewikkeld zijn.
 - ▶ Leg de kabels en laadkabel zodanig dat ze niet beschadigd, geknikt of geplet kunnen worden of schuren.
 - ▶ Bescherm de kabels en laadkabel tegen hitte, olie en chemicaliën.

- ▶ Leg de kabels en laadkabel zo dat ze niet op een permanent natte ondergrond liggen.
- Als er elektrische bedrading en leidingen in de muur zitten, kunnen deze worden beschadigd als de adapter op de muur wordt bevestigd. Contact met elektrische bedrading kan leiden tot een elektrische schok. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Controleer of er op de geplande plaats geen elektrische bedrading en leidingen in de muur zitten.
 - ▶ Monteer de adapter zo op de wand als in deze handleiding staat beschreven.
- Als de adapter op een generator wordt aangesloten, kan de stroomvoorziening niet permanent worden gewaarborgd en kan de maaibot niet correct werken. Door schommelingen in de stroomvoorziening kan de adapter beschadigd raken.
 - ▶ Sluit de adapter alleen aan op een contactdoos die volgens de voorschriften is geïnstalleerd.

4.10 Vervoeren

4.10.1 Maaibot

▲ WAARSCHUWING

- Tijdens het vervoer kan de maaibot kantelen of verschuiven. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.



- ▶ Stop de maaibot en activeer de vergrendeling.
- ▶ Beveilig de maaibot zodanig met spanbanden, riemen of een net dat deze niet kan kantelen en niet kan bewegen.

4.10.2 Accu

De accu is in de maaibot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

▲ WAARSCHUWING

- De accu is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu aan bepaalde invloeden van buitenaf wordt blootgesteld, kan de accu worden beschadigd en kan er materiële schade ontstaan.
 - ▶ Een beschadigde accu niet vervoeren.
- Tijdens het vervoer kan de accu omvallen of verschuiven. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.

- ▶ De accu in de verpakking zo verpakken dat deze niet kan bewegen.
- ▶ Verpakking zo borgen dat deze niet kan vallen en verschuiven.

4.10.3 Dockingstation en adapter

▲ WAARSCHUWING

- Tijdens het vervoer kan het dockingstation of de adapter kantelen of verschuiven. Personen kunnen letsel oplopen en er kan beschadiging optreden.
 - ▶ Trek de netstekker uit de contactdoos.
 - ▶ Neem de maairobot uit het dockingstation.
 - ▶ Beveilig het dockingstation en de adapter zodanig met spanbanden, riemen of een net dat ze niet kunnen kantelen en niet kunnen verschuiven.
- De aansluitkabel en de laadkabel zijn niet bedoeld om de adapter of het dockingstation daaraan te dragen. De aansluitkabel, de adapter, de laadkabel of het dockingstation kunnen beschadigd raken.
 - ▶ Scheid de laadkabel van de adapter en het dockingstation en rol de kabel op.
 - ▶ Pak het dockingstation aan de grondplaat vast en houd het vast.
 - ▶ Rol de aansluitkabel op en bevestig deze aan de adapter.
 - ▶ Pak de adapter bij de behuizing vast en houd deze vast.

4.11 Opslaan

4.11.1 Maairobot

▲ WAARSCHUWING

- Kinderen kunnen de gevaren van de maairobot niet herkennen en ook niet inschatten. Kinderen kunnen ernstig letsel oplopen.



- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

- ▶ Bewaar de maairobot buiten bereik van kinderen.
- De elektrische contacten op de maairobot en metalen onderdelen kunnen door vocht corroderen. De maairobot kan beschadigd raken.
 - ▶ Bewaar de maairobot schoon en droog.
- Als de vergrendeling van de maairobot voor de opslag niet wordt geactiveerd, kan de maairobot onbedoeld worden ingeschakeld en in beweging komen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.



- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

- De kap en de grepen zijn niet bedoeld om de maairobot daaraan op te hangen. Veiligheidsinrichtingen kunnen buiten werking worden gesteld en de maairobot kan beschadigd raken.
 - ▶ Bewaar de maairobot zoals in deze handleiding staat beschreven.

4.11.2 Accu

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.


▲ WAARSCHUWING

- Kinderen kunnen de gevaren van de accu niet herkennen en ook niet inschatten. Kinderen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ De accu buiten het bereik van kinderen opslaan.
- De accu is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu aan bepaalde invloeden van buitenaf wordt blootgesteld, kan de accu onherstelbaar worden beschadigd.
 - ▶ De accu schoon en droog opslaan.
 - ▶ Berg de accu in een gesloten ruimte op.
 - ▶ De accu niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen bewaren, 17.6.

4.11.3 Dockingstation en adapter

▲ WAARSCHUWING

- Kinderen kunnen de gevaren van een dockingstation of adapter niet herkennen en ook niet inschatten. Kinderen kunnen ernstig of zelfs dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Neem de maairobot uit het dockingstation.
 - ▶ Bewaar het dockingstation en de adapter buiten bereik van kinderen.
- Het dockingstation en de adapter zijn niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als het dockingstation of de adapter aan bepaalde invloeden van buitenaf wordt blootgesteld, kan het dockingstation of de adapter beschadigd raken.
 - ▶ Neem de maairobot uit het dockingstation.
 - ▶ Als de adapter warm is: laat de adapter afkoelen.
 - ▶ Bewaar het dockingstation en de adapter schoon en droog.
 - ▶ Bewaar het dockingstation en de adapter in een gesloten ruimte.

- ▶ Bewaar de adapter niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen,  17.6.
- De aansluitkabel en de laadkabel zijn niet bedoeld om de adapter of het dockingstation daaraan te dragen. De aansluitkabel, de adapter, de laadkabel of het dockingstation kunnen beschadigd raken.
 - ▶ Scheid de laadkabel van de adapter en het dockingstation en rol de kabel op.
 - ▶ Pak het dockingstation aan de grondplaat vast en houd het vast.
 - ▶ Rol de aansluitkabel op en bevestig deze aan de adapter.
 - ▶ Pak de adapter bij de behuizing vast en houd deze vast.

4.12 Reiniging, onderhoud en reparatie

▲ WAARSCHUWING

- Als tijdens de reinigings-, onderhouds- of reparatiewerkzaamheden de vergrendeling van de maairobot niet geactiveerd is, kan de maairobot onbedoeld worden ingeschakeld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.



- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

- Aggressive reinigingsmiddelen, het reinigen met een hogedrukreiniger of het reinigen met puntige of scherpe metalen voorwerpen kunnen de maairobot beschadigen. Als de maairobot niet op de juiste wijze wordt gereinigd, kunnen componenten niet meer correct functioneren en kunnen de veiligheidsinrichtingen buiten werking worden gesteld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Reinig de maairobot zoals in deze handleiding staat beschreven.
- Aggressive reinigingsmiddelen, het reinigen met een hogedrukreiniger of het reinigen met puntige of scherpe metalen voorwerpen kunnen het dockingstation, de adapter, de aansluitkabel, de laadkabel en de stekkerverbindingen beschadigen. Als het dockingstation, de adapter, de aansluitkabel, de laadkabel en de stekkerverbindingen niet op de juiste wijze werden gereinigd, kunnen componenten niet meer correct functioneren en kunnen de veiligheidsinrichtingen zijn uitgeschakeld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen.
 - ▶ Trek de netstekker van de adapter uit de contactdoos.

- ▶ Reinig dockingstation, adapter, aansluitkabel, laadkabel en stekkerverbindingen zoals in deze handleiding staat beschreven.
- Als de maairobot, het dockingstation of de adapter niet correct werden onderhouden of gerepareerd, kunnen componenten niet meer correct functioneren en kunnen de veiligheidsinrichtingen zijn uitgeschakeld. Personen kunnen ernstig of dodelijk letsel oplopen.
 - ▶ Voer nooit zelf onderhoud of reparaties aan de maairobot, het dockingstation en de adapter uit.
 - ▶ Als aan de maairobot, het dockingstation of de adapter onderhouds- of reparatiewerkzaamheden moeten worden uitgevoerd: neem contact op met een STIHL dealer.
 - ▶ Voer onderhoud aan de messen/klingen uit zoals in deze handleiding staat beschreven.
- Tijdens de reinigings- of onderhoudswerkzaamheden aan het maaiwerk kan de gebruiker zich verwonden aan de scherpe snijkanten van de messen/klingen. De gebruiker kan letsel oplopen.
 - ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- Als de aansluitkabel van de adapter defect of beschadigd is:
 - ▶ Vervang de adapter.
- Als de stop van de diagnose-aansluiting aan de onderkant van de maairobot niet goed zit, kan vocht en vuil de maairobot binnendringen. De maairobot kan beschadigd raken.
 - ▶ Controleer tijdens elke reinigingsbeurt en tijdens het vervangen van de klingen/messen of de stop goed vastzit.
 - ▶ Gebruik de maairobot niet bij een ontbrekende of beschadigde stop.

5 Maairobot in een team gebruiken

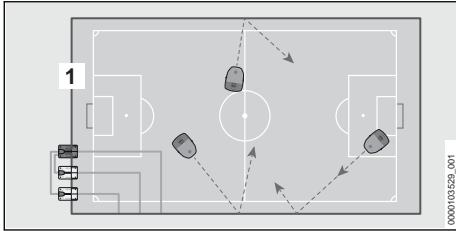
5.1 Beschrijving van de werking

5.1.1 Beschrijving van de werking

De teamfunctie is geschikt voor eenvoudige maaivlakken en wordt in de volgende hoofdstukken aan de hand van het voorbeeld van een sportveld beschreven.

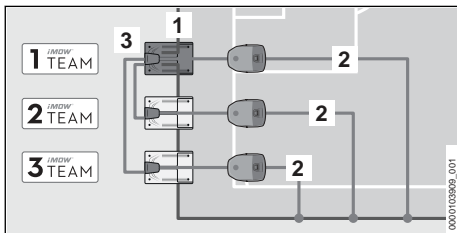
Om grote vlakken, zoals bijv. sportvelden, efficiënt te maaien, kunnen maximaal drie maairobots gezamenlijk als team samenwerken.

Voor een solide en betrouwbaar gebruik adviseert STIHL om de teamfunctie door een dealer te laten installeren.



De maairobots maaien het gras in toevallig gekozen banen.

Om ervoor te zorgen dat de maairobots de grenzen van het maaivlak herkennen, moet er een begrenzingsdraad (1) om het maaivlak heen worden gelegd.

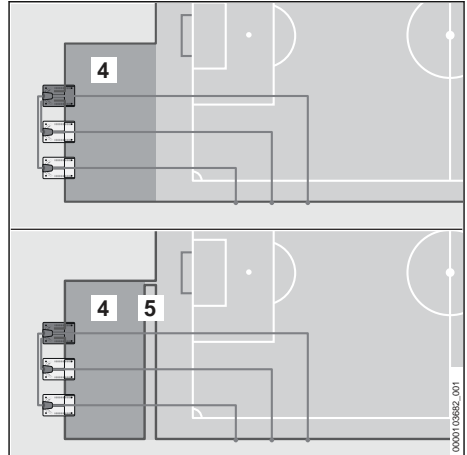


In de teamfunctie is aan elke maairobot een eigen dockingstation (team 1, team 2, team 3) met leidraad (2) toegewezen.

Op het master-dockingstation (3) worden de begrenzingsdraad (1) en alle leidraden (2) aangesloten. De draden sturen de signalen van het master-dockingstation naar de maairobots. Langs de leidraden (2) worden de maairobots over het maaivlak en terug naar het dockingstation gevoerd.

Dockingstations opstellen

Afhankelijk van de vereisten kunnen de dockingstations op of buiten het maaivlak worden opgesteld.



Als de dockingstations buiten het maaivlak worden opgesteld, kan het bereik (4) in het te maaien vlak worden opgenomen of ervan worden gescheiden.

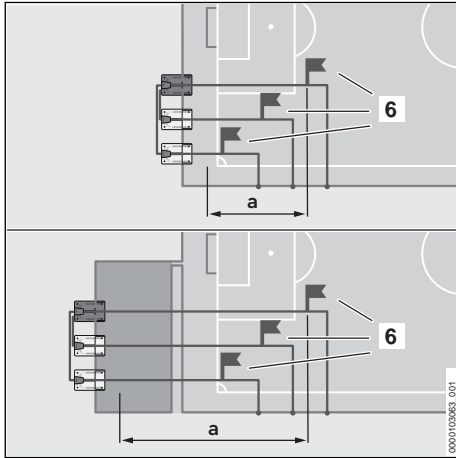
Om het bereik (4) te scheiden, moet met de begrenzingsdraad een draadlus (5) worden gelegd. Het gebied (4) voor het dockingstation wordt niet gemaaid. In de teamfunctie kunnen geen zones worden gedefinieerd.

Bediening

De bediening van de maairobots vindt plaats via de app "MY iMOW®" het STIHL connected portal en via de toetsen op het bedieningspaneel van de maairobots. Lichtstroken op de maairobots en een kunstmatig spraakbericht geven informatie over de actuele status van de maairobots. De belangrijkste instellingen voor de teamfunctie zijn:

- Dezelfde maaioogte vastleggen voor alle maairobots
- Maaischema opstellen en tijdzone vastleggen
- Regensensor instellen
- Definitie van de startafstand

Startafstand



De maairobots beginnen vanaf een specifiek punt (6) met maaien. Voor elke maairobot moet op de bijbehorende leidraad de startafstand (a) worden gedefinieerd.

Als de dockingstations buiten het maaivlak worden geplaatst, moet het punt (6) binnen het maaivlak worden gedefinieerd.

Afstand van de startafstand (a) tot het dockingstation: 2 tot 80 m.

De startafstand wordt via de App "MY iMOW®" gedefinieerd.

5.2 Maaivlak en maairobot gereed maken voor gebruik

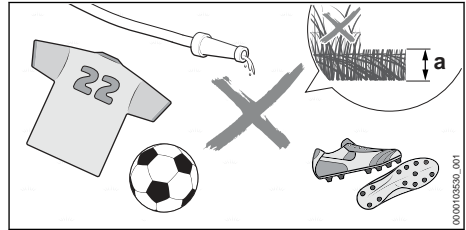
5.2.1 Maaivlak plannen en voorbereiden

Voor de ingebruikname van de maairobots moet het maaivlak worden gepland en voorbereid. Dat zorgt voor een robuuste installatie en een onopvallend bedrijf en worden mogelijke storingsbronnen opgeruimd.

Maaivlak plannen

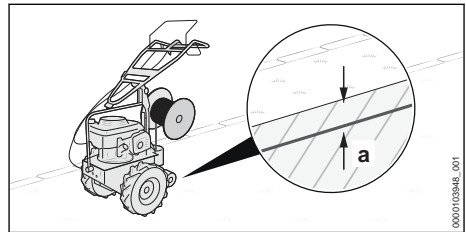
- ▶ Maak uzelf vertrouwd met de beschrijvingen over de dockingstations en over het leggen van draden in de volgende hoofdstukken.
- ▶ Informatie over het maaivlak overdragen:
 - Omtrek van het maaivlak
 - Positie van de dockingstations
 - Route van de begrenzingsdraad
 - Route van de leidraden

Maaivlak voorbereiden



- ▶ Verwijder rondslingerende voorwerpen.
- ▶ Verwijder metalen, magnetisch en elektrisch geleidende materialen en oude begrenzingsdraden.
- ▶ Maai het gras met een grasmaaier tot de snijhoogte resteert die later ook voor het gebruik van de maairobot wordt ingesteld. De standaard ingestelde snijhoogte op de maairobot bedraagt $a = 6$ cm.
- ▶ Egaliseer gaten en grove oneffenheden.

Een kabellegmachine gebruiken



LET OP

- Om te voorkomen dat de leidraden en de begrenzingsdraad worden beschadigd, wordt aangeraden om de draden met een kabellegmachine aan te brengen. Daardoor zijn de draden goed beschermd bij het onderhoud van het gras (zoals beluchten) en bij het spel.
 - ▶ Het gras mag niet met machines worden bewerkt die dieper de bodem indringen dan de leidraden en de begrenzingsdraad in de grond zijn aangebracht.
 - ▶ De maximale diepte voor het leggen van de leidraden en de begrenzingsdraad: $a = 10$ cm.

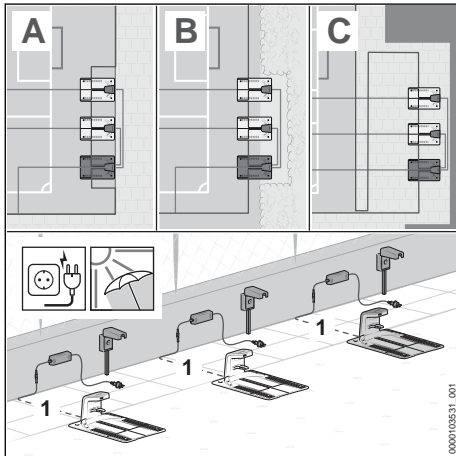
5.2.2 Maairobot klaar maken voor gebruik

- ▶ Verwijder het verpakkingsmateriaal en de transportbeveiliging.

- ▶ Ervoor zorgen dat de volgende componenten zich in een veilige toestand bevinden:
 - Maairobot, 4.6.1
 - Maaiwerk, 4.6.2
 - Accu, 4.6.3
 - Dockingstation en adapter, 4.6.4
- ▶ Dockingstation opstellen, 5.3
- ▶ Leidraad leggen, 5.4
- ▶ Begrenzingsdraad leggen, 5.5
- ▶ Dockingstation elektrisch aansluiten, 5.6
- ▶ Team instellen, 5.7
- ▶ Bluetooth®-interface sluiten, 7
- ▶ Als deze handelingen niet kunnen worden uitgevoerd: gebruik de maairobot niet en neem contact op met een STIHL dealer.

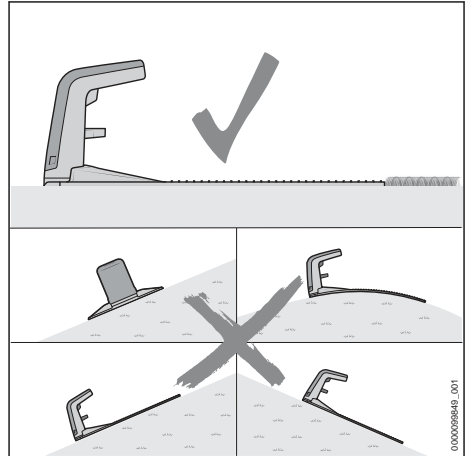
5.3 Dockingstation opbouwen

5.3.1 Algemene specificaties



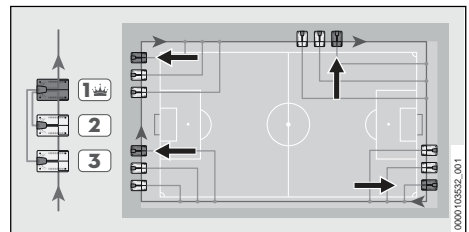
- ▶ Kies de locatie voor de dockingstations zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De dockingstations staan op maaivlak (A) dat direct grenst aan maaivlak (B) of buiten maaivlak (C) ligt.
 - Er bevinden zich geen hindernissen langs de leidraden.
 - De laadkabels (1) kunnen buiten het maaivlak naar een geschikte contactdoos worden gelegd.
 - De dockingstations en de adapters bevinden zich op een goed zichtbare locatie.
 - Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.

- Indien mogelijk: de dockingstations bevinden zich binnen het bereik van een draadloos netwerk (wifi-verbinding).



- ▶ Plaats de dockingstations zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De dockingstations staan op een vlakke ondergrond.
 - De dockingstations wijzen met de opening naar voren richting het maaivlak.
 - De dockingstations zijn waterpas afgesteld en zijn niet naar de zijkant, de voor- of achterzijde gekanteld.
 - De bodemplaat buigt niet door en ligt plat op de grond.

5.3.2 Dockingstations plaatsen

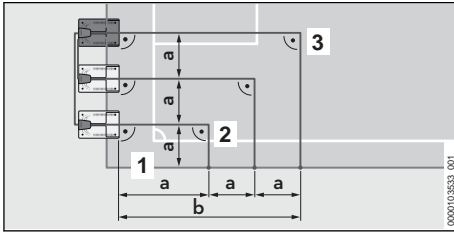


Als master-dockingstation (team 1) wordt altijd het dockingstation gedefinieerd dat vanuit het speelveld gezien rechtsbuiten gepositioneerd is. De begrenzingsdraad en alle leidraden worden op het master-dockingstation (team 1) aangesloten.

- Master-dockingstation (team 1)
- Dockingstation (team 2)
- Dockingstation (team 3)

De dockingstations worden pas met de grondpennen bevestigd wanneer alle draden zijn gelegd.

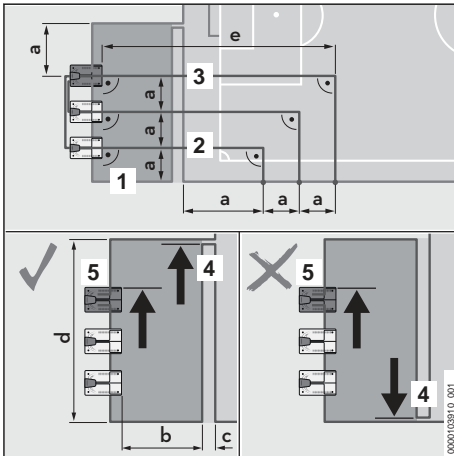
Dockingstations binnen het maaivlak



Plaats een dockingstation binnen het maaivlak zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:

- De begrenzingsdraad (1) en de leidraad (2) hebben een afstand van minstens $a = 2$ m.
- De leidraden hebben een afstand van minstens $a = 2$ m.
- De langste leidraad (3) heeft een maximale lengte van $b = 80$ m.

Dockingstation buiten het maaivlak

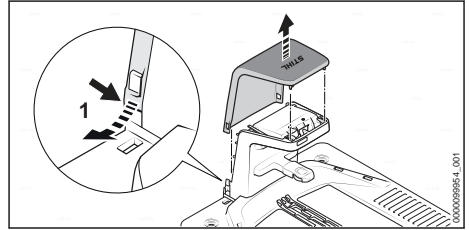


Plaats een dockingstation buiten het maaivlak zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:

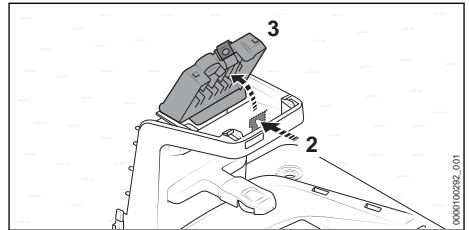
- De begrenzingsdraad (1) en de leidraad (2) hebben een afstand van minstens $a = 2$ m.
- De leidraden hebben een afstand van minstens $a = 2$ m.
- De dockingstations en de draadlus (4) hebben een afstand van $b = \leq 35$ m.
- De draadlus (4) heeft een breedte van $c = 37$ cm (1x iMOW®iRuler).

- De buitenste begrenzingsdraden van het afgescheiden vlak hebben een afstand van $d \leq 10$ m.
- De langste leidraad (3) heeft een maximale lengte van $e = 80$ m.
- De draadlus (4) bevindt zich rechts van het master-dockingstation (5).

5.3.3 Dockingstations voorbereiden



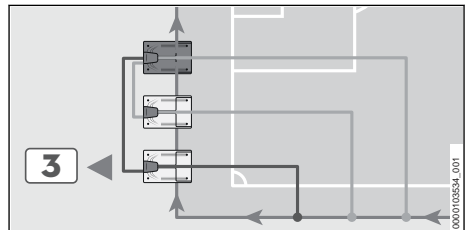
- Buig de kap (1) aan beide zijden iets naar buiten toe en neem de kap naar boven toe weg.



- Druk de arrêteerhendel (2) in en klap de kap (3) omhoog.

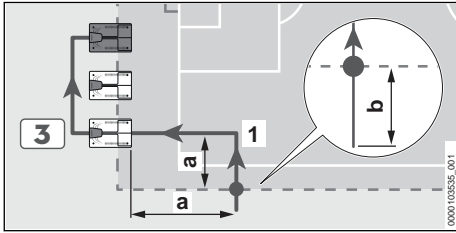
5.4 Leidraad neerleggen

5.4.1 Leidraden leggen

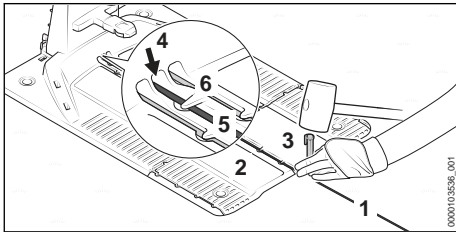


Bij het aanbrengen van de leidraden wordt altijd begonnen bij het dockingstation dat het dichtst bij de hoek van het maaivlak is geplaatst. In dit voorbeeld is dat het dockingstation (team 3).

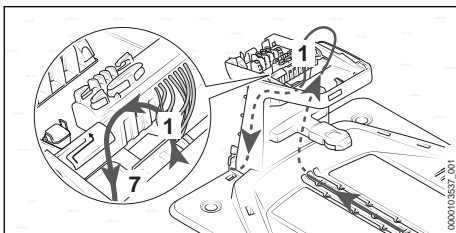
Het leggen van de leidraden vindt altijd plaats vanaf de rand van het maaivlak naar het bijbehorende dockingstation.

Leidraad van het dockingstation (team 3) leggen

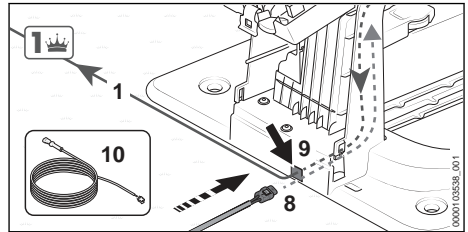
- ▶ Houd een minimale afstand van $a = 2$ m tot de randen van het maaivlak aan.
- ▶ Laat leidraad (1) tot een lengte van $b = 1$ m over de later aan te brengen begrenzingsdraad aan de rand van het maaivlak uitsteken.
- ▶ Leg leidraad (1) in het maaivlak en vervolgens in een rechte hoek naar het dockingstation (team 3).



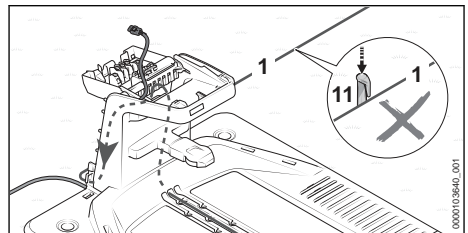
- ▶ Bevestig de leidraad (1) met een bevestigingspen (3) direct op de bodemplaat (2).
- ▶ Wikkel voldoende draad van de draadrol af en knip deze door met een zijknijptang. De lengte van de draad moet voldoende zijn om de leidraad door het dockingstation (team 3) en achter het dockingstation naar het master-dockingstation (team 1) te kunnen geleiden en te kunnen aansluiten.
- ▶ Steek leidraad (1) in de middelste doorvoer (4) en trek de hele draad erdoorheen. De leidraad (1) wordt binnen in het dockingstation (team 3) geduwd.
- ▶ Leg de leidraad (1) zo in de bodemplaat dat deze plat in de kabelgoot (5) ligt en door de haak (6) wordt gefixeerd.



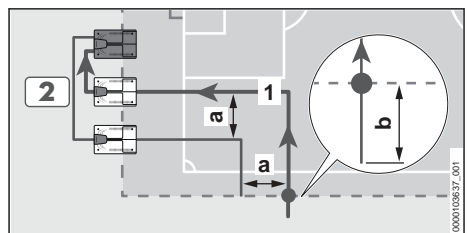
- ▶ Steek de leidraad (1) van boven in de linker opening (7) en trek de hele draad erdoorheen. De leidraad (1) komt achter weer uit de opening voor de laadkabel naar buiten.



- ▶ Voer de leidraad (1) achter het dockingstation (team 3) naar het master-dockingstation (team 1).
- ▶ Steek de stekker (8) in de opening (9) voor de laadkabel en trek de laadkabel (10) erdoorheen. De laadkabel (10) wordt binnen in het dockingstation omhoog geduwd.

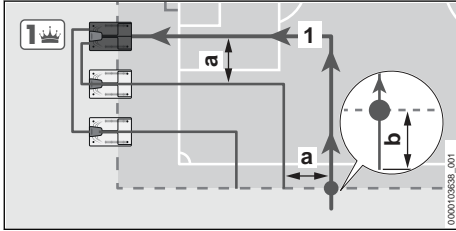


- Op een later moment wordt de leidraad (1) naar het master-dockingstation (team 1) met een bevestigingspen (11) bevestigd.

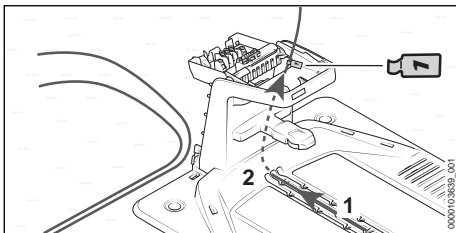
Leidraad van het dockingstation (team 2) leggen

- ▶ Leg leidraad (1) van het dockingstation (team 2) op dezelfde wijze zoals voor de leidraad van het dockingstation (team 3) is beschreven. Houd een minimale afstand van $a = 2$ m aan tot de reeds gelegde leidraad.
- ▶ Laat leidraad (1) tot een lengte van $b = 1$ m over de later aan te brengen begrenzingsdraad aan de rand van het maaivlak uitsteken.

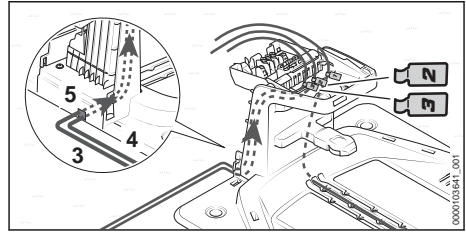
Leidraad van het master-dockingstation (team 1) leggen



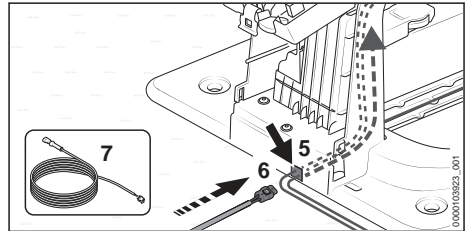
- ▶ Leg de leidraad op een minimale afstand van $a = 2$ m tot de reeds gelegde leidraad naar het master-dockingstation (team 1).
- ▶ Laat leidraad (1) tot een lengte van $b = 1$ m over de later aan te brengen begrenzingsdraad aan de rand van het maaivlak uitsteken.
- ▶ Bevestig de leidraad met een bevestigingspen direct op de bodemplaat.
- ▶ Wikkel voldoende draad van de draadrol af en knip deze door met een zijknijptang. De lengte van de draad moet voldoende zijn om de leidraad door het master-dockingstation (team 1) te kunnen voeren en te kunnen aansluiten.
- ▶ Leg de leidraad zo in de bodemplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haak wordt gefixeerd.



- ▶ Steek leidraad (1) in de middelste doorvoer (2) en trek de hele draad erdoorheen. De leidraad wordt binnen in het master-dockingstation (team 1) omhoog geduwd.
- ▶ Markeer de leidraad dicht bij de behuizing met de passende kabelmarkeerder. Met de markering is de aansluiting op de juiste klem op een later moment eenvoudiger.



- ▶ Steek de leidraden (3 en 4) van de dockingstations (team 2 en team 3) in de opening (5) voor de laadkabel en trek de leidraden erdoorheen. De leidraden worden binnen in het dockingstation omhoog geduwd.
- ▶ Markeer de leidraden dicht bij de behuizing met de passende kabelmarkeerders. Met de markering is de aansluiting op de juiste klem op een later moment eenvoudiger.



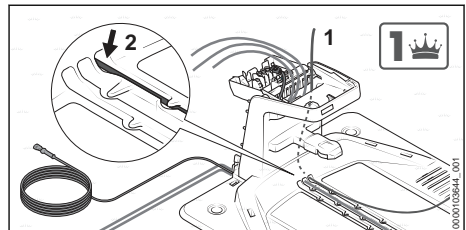
- ▶ Steek de stekker (6) in de opening (5) en trek de laadkabel (7) erdoorheen. De laadkabel (7) wordt binnen in het dockingstation omhoog geduwd.

5.5 Begrenzingsdraad neerleggen

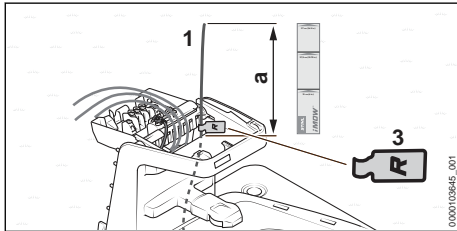
5.5.1 Begrenzingsdraad leggen

Begrenzingsdraad naar de leidraden leggen

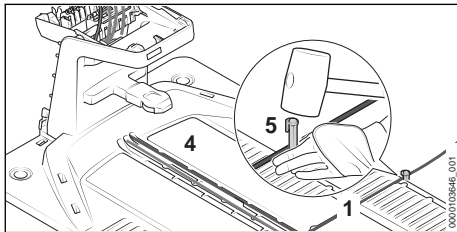
Het master-dockingstation (team 1) dient als uitgangspunt voor het leggen van de begrenzingsdraad. De begrenzingsdraad wordt rechtersom gelegd.



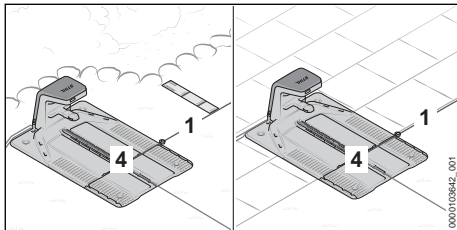
- ▶ Steek het begin van de draad (1) in de rechter doorvoer (2) en trek de draad erdoorheen. De begrenzingsdraad (1) wordt binnen in het master-dockingstation (team 1) omhoog geduwd.



- ▶ Trek de begrenzingsdraad (1) net zolang verder totdat deze over een lengte van $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) naar boven toe uitsteekt.
- ▶ Markeer het begin van de draad (1) dicht bij de behuizing met een kabelmarkeerder (3). Met de markering is de aansluiting op de juiste klem op een later moment eenvoudiger.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de bodemplaat (4) dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haak wordt gefixeerd.
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) met een bevestigingspen (5) direct op de bodemplaat (4) van het master-dockingstation.



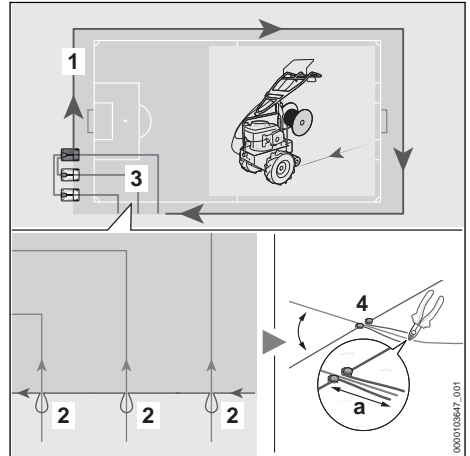
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De begrenzingsdraad (1) is zijdelings uit de bodemplaat (4) gevoerd en op 37 cm afstand (lengte: 1x iMOW® Ruler) van de hindernissen langs het berijdbare vlak gelegd.

- De begrenzingsdraad is zijdelings uit de bodemplaat (4) gevoerd en langs het berijdbare gazon gelegd.

Aansluitpunt voor de leidraden leggen

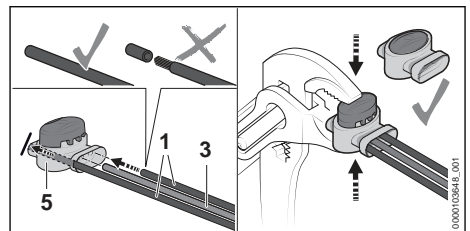
▲ LET OP

- Om de draden bij onderhoud aan het gras of door spelactiviteiten niet te beschadigen, moeten de draden onder de grasmat worden gelegd.

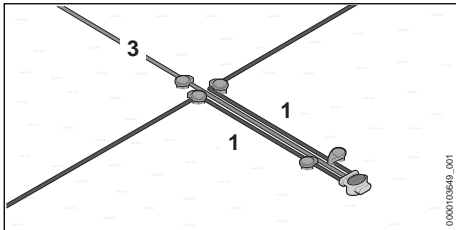


Bij het leggen van de rondlopende begrenzingsdraad (1) moeten de aansluitpunten (2) voor de leidraden (3) worden gelegd:

- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) met een bevestigingspen (4) op de daarvoor bedoelde plaatsen.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) in een lus met een lengte van $a = 15$ cm en bevestig deze ook met een bevestigingspen (4).
- ▶ Knip de begrenzingsdraad (1) aan het einde van de draadlus door met bijvoorbeeld een zijkniptang.
- ▶ Leg de leidraad (3) in het midden tussen de uiteinden van de begrenzingsdraad (1).
- ▶ Knip alle draadeinden op dezelfde lengte $a = 15$ cm af.



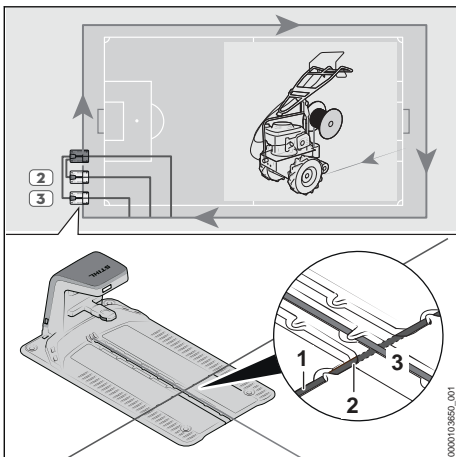
- ▶ Steek de uiteinden van de begrenzingsdraden (1) en van de leidraad (3) tot aan de aanslag in de draadverbinder (5).
- De draadeinden mogen niet worden gestript.
- ▶ Druk de draadverbinders (5) met een tang tot aan de aanslag in elkaar.



- ▶ Leid de begrenzingsdraden (1) en de leidraad (3) parallel en vlak naast elkaar, zonder dat de draden elkaar kruisen.
- ▶ Bevestig de draden met bevestigingspennen.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) verder om het maaivlak heen.

Begrenzingsdraad bij de dockingstations (team 3) en (team 2) aanleggen

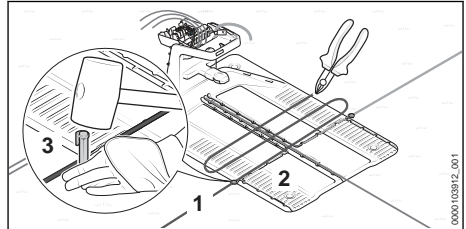
Afhankelijk van de ondergrond kan de begrenzingsdraad door de bodemplaten van de dockingstations of onder de bodemplaten worden aangelegd.



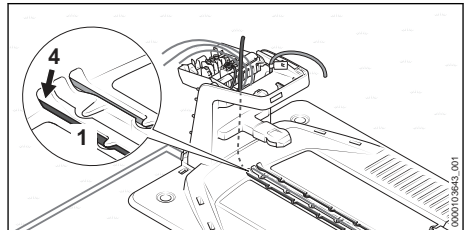
- ▶ Indien de begrenzingsdraad (1) door het dockingstation wordt aangelegd:
 - ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de zijdelingse doorvoer (2) van de bodemplaat van het dockingstation en trek de draad erdoorheen.
 - ▶ Voer de begrenzingsdraad (1) onder de leidraad (3) door.

- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de bodemplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haak wordt gefixeerd.
- ▶ Herhaal dit tot het master-dockingstation (team 1).

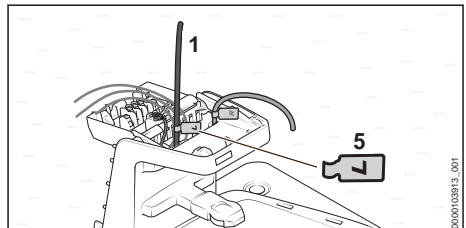
Begrenzingsdraad bij het master-dockingstation (team 1) aanleggen



- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) met een bevestigingspen (3) direct op de bodemplaat (2) van het master-dockingstation (team 1).
- ▶ Meet met de begrenzingsdraad (1) twee breedtes van de bodemplaat af en knip de begrenzingsdraad (1) daarna af met een zijknijptang.



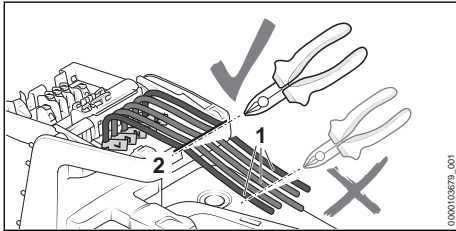
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de bodemplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haak wordt gefixeerd.
- ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de linker doorvoer (4) en leid de draad verder. Het draadeinde (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geduwd.



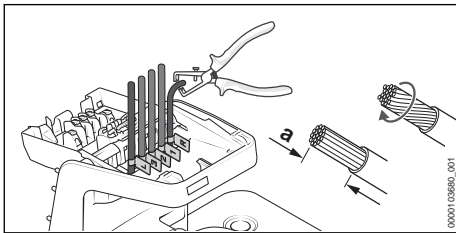
- ▶ Markeer het draadeinde (1) dicht bij de behuizing met een kabelmarkerder (5).

5.6 Dockingstation elektrisch aansluiten

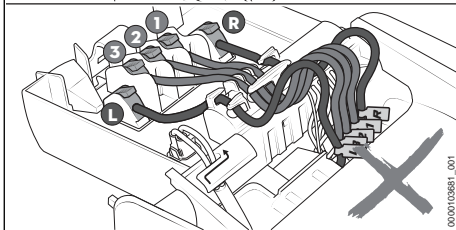
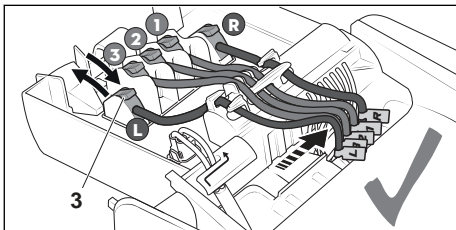
5.6.1 Begrenzingsdraad en leidraad aansluiten



- ▶ Span de draadeinden (1) iets en knip ze langs de rand (2) af met een zijknijptang.

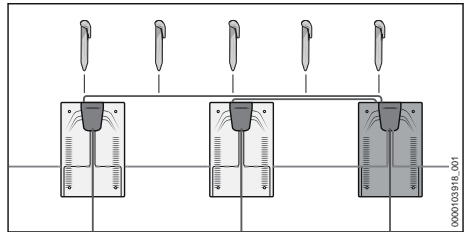


- ▶ Strip de draadeinden over een lengte van $a = 10$ mm.
- ▶ Verdraai de draadaders dusdanig dat er geen losse draden uitsteken.



- ▶ Wijs de draadeinden met opdruk aan de juiste klemmen toe.
- ▶ Klap de hendel (3) van de bijbehorende klem naar achteren open.

- ▶ Breng het gestripte draadeinde in de bijbehorende klem in en klap de hendel (3) weer naar voren om te sluiten.
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraden en leidraden zodanig in de kabelhouders dat er geen kabel-lussen worden gevormd.

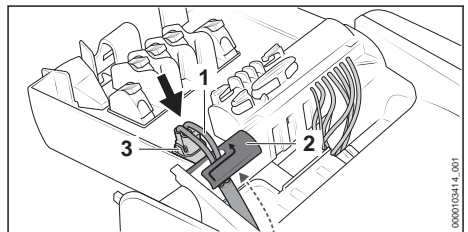


- ▶ Bevestig de leidraden met bevestigingspen-nen achter de dockingstations.

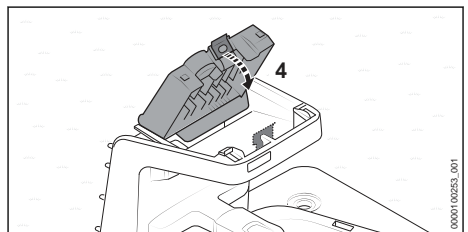
5.6.2 Laadkabel aansluiten

LET OP

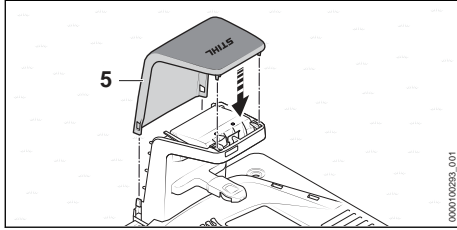
- De stekerverbindingen van de laadkabel zijn in gemonteerde toestand tegen vervuiling door bijvoorbeeld stof en vuil beschermd. Als de stekerverbindingen vervuild zijn, kunnen er storingen in het dockingstation ontstaan.
 - ▶ Bescherm open stekerverbindingen tegen verontreinigingen.
 - ▶ Reinig vervuilde stekerverbindingen zoals in deze handleiding staat beschreven.



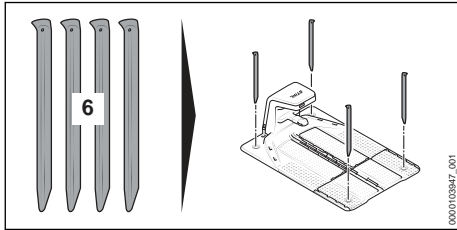
- ▶ Fixeer de laadkabel (1) in de kabelhouder (2).
- ▶ Steek de stecker (3) erin. De stecker (3) klikt aan beide zijden hoorbaar en merkbaar vast.



- ▶ Klap de kap (4) naar voren.
De kap (4) klikt hoorbaar en merkbaar vast.



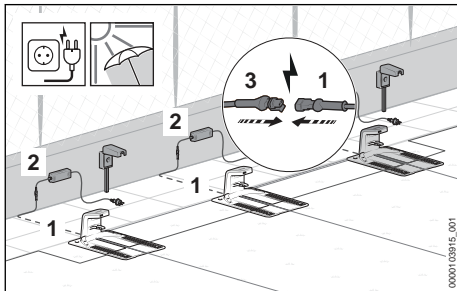
- ▶ Breng de kap (5) aan.
De kap (5) klik hoorbaar vast.



- ▶ Bevestig alle dockingstations met vier grondpennen (6) in de grond.

Sluit laadkabels voor alle andere dockingstations aan zoals in dit hoofdstuk staat beschreven.

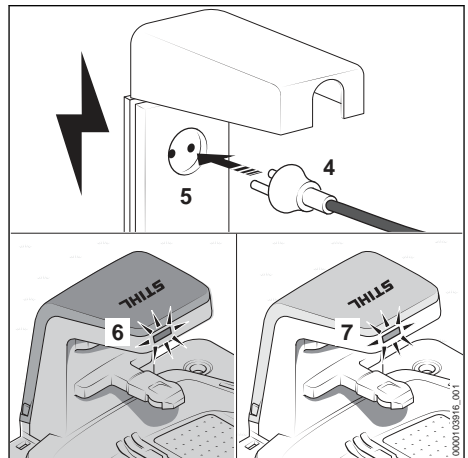
5.6.3 Laadkabel leggen en adapter aansluiten



- ▶ Leg de laadkabel (1) naar de locatie van de adapter (2) toe.
- ▶ Kies de locatie voor de adapter (2) zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De adapter (2) en de aansluitkabel bevinden zich buiten het maaivlak.
 - Een geschikte contactdoos bevindt zich binnen bereik van de adapter (2).
 - De adapter (2) ligt op een vlakke en niet permanent vochtige ondergrond.
 - De adapter (2) is wat hoger boven de vloer aangebracht wanneer deze mogelijk wordt

blootgesteld aan langer durende vochtigheid.

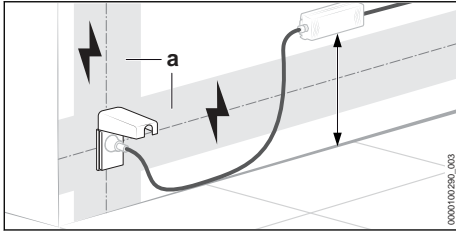
- Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.
- ▶ Leg de laadkabel zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De laadkabel (1) bevindt zich buiten het maaivlak.
 - De laadkabel (1) is zodanig gelegd dat personen er niet over kunnen struikelen.
 - De laadkabel (1) staat niet onder spanning of is in elkaar gewikkeld.
 - De laadkabel (1) is volledig afgerold en ligt niet onder het dockingstation.
 - De laadkabel (1) ligt niet op een permanent vochtige ondergrond.
- ▶ Verbind de laadkabel (1) met de stekker (3) van de adapter (2).



- ▶ Steek de netstekker (4) in een correct geïnstalleerde contactdoos (5).
De led (6) op het master-dockingstation (team 1) brandt groen. De leds (7) op de andere dockingstations knipperen rood.

5.6.4 Adapter aan een muur monteren

De adapter kan aan een muur worden gemonteerd.



- ▶ Monteer de adapter zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - Er wordt geschikt bevestigingsmateriaal gebruikt.
 - De adapter is waterpas.
De volgende afstanden zijn aangehouden:
 - De adapter bevindt zich buiten het bereik (a) van mogelijke elektrische installaties.
 - Er bevindt zich een geschikte contactdoos binnen bereik van de adapter.
 - Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.

5.7 Team instellen

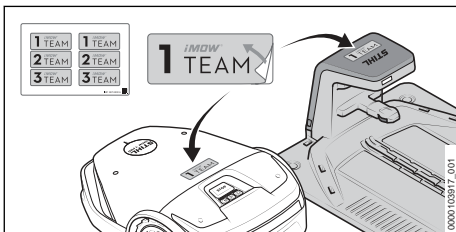
5.7.1 Team voorbereiden

Maairobot resetten

Als een maairobot eerder als standalone apparaat of in een ander team is gebruikt, moeten alle instellingen via de app "MY iMOW®" naar de standaardinstellingen worden teruggezet, 9.2.

Instellingen van de maairobot mogen pas na afsluiten van de instelling als team via de app "MY iMOW®" of het STIHL connected portal worden uitgevoerd.

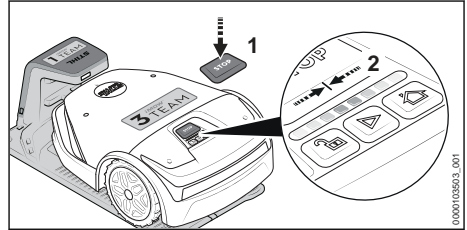
Maairobots en dockingstations als team markeren



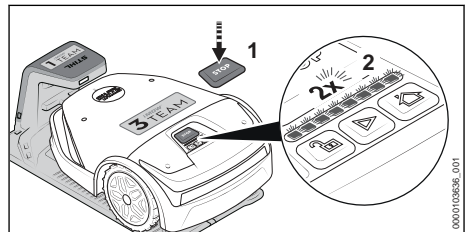
- ▶ Markeer maairobots en bijbehorende dockingstations met de meegeleverde stickers.
Volgorde van rechts naar links:
 - Master-dockingstation (team 1)
 - Dockingstation (team 2)
 - Dockingstation (team 3)

Vergrendeling activeren

Om de teamfunctie in te stellen, moet de vergrendeling van de maairobot geactiveerd zijn.



- ▶ Druk op "STOP" (1).
De maairobot wordt gestopt en vergrendeld.
- ▶ Druk op „STOP“ (1) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (2) volledig rood brandt.



- ▶ Druk op „STOP“ (1).
De lichtstrook (2) knippert twee keer. De vergrendeling van de maairobot is geactiveerd.

Pinbeveiliging deactiveren

Om de teamfunctie in te stellen, moet de pinbeveiliging op de maairobot gedeactiveerd zijn.

- ▶ Indien een pinbeveiliging is geactiveerd, moet de pinbeveiliging via de app "MY iMOW®" worden gedeactiveerd.

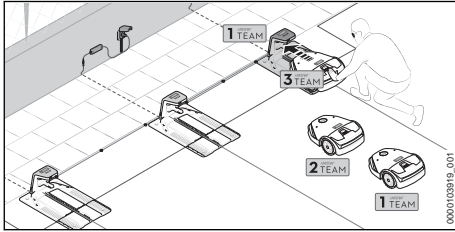
5.7.2 Team instellen

Het instellen van de teamfunctie moet voor elke maairobot met bijbehorend dockingstation individueel en in dalende volgorde worden uitgevoerd:

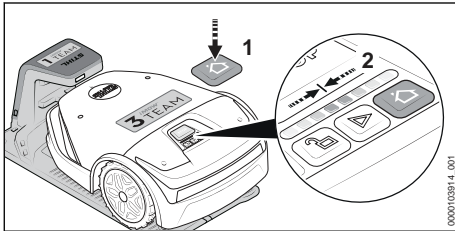
- Team 3
- Team 2
- Team 1

Om de teamfunctie in te stellen moet de betreffende maairobot eerst in het master-dockingstation (team 1) worden geplaatst.

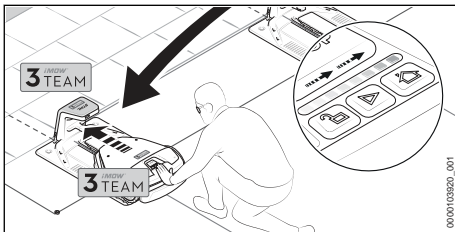
Team 3 instellen



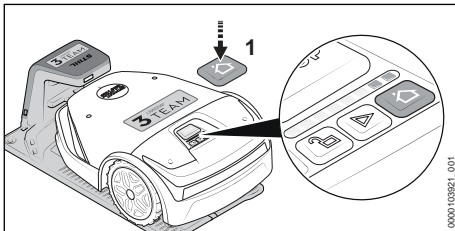
- ▶ Duw de maairobot (team 3) tot de aanslag in het master-dockingstation (team 1).



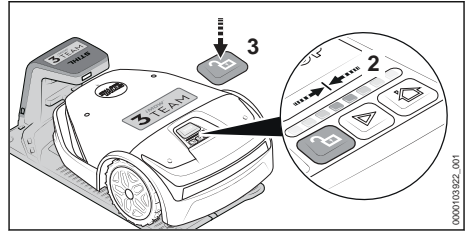
- ▶ Druk op "HOME" (1) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (2) volledig geel brandt. De teamconfiguratie is geactiveerd en de lichtstrook (2) brandt van links naar rechts in geel.



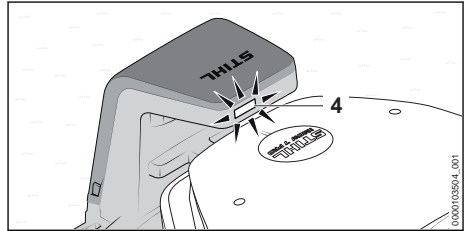
- ▶ Neem de maairobot (team 3) uit het master-dockingstation en duw deze tot de aanslag in het doelstation (team 3).



- ▶ Druk op "HOME" (1). Het doelstation wordt bevestigd.



- ▶ Druk op "SLOT" (3) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (2) volledig wit brandt. De vergrendeling van de maairobot is gedeactiveerd.



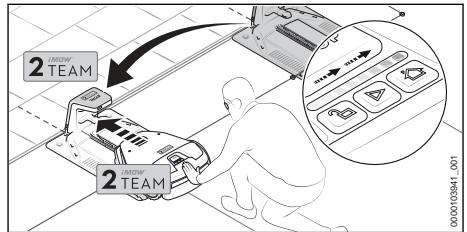
- ▶ Druk de weergegeven toetsencombinatie in. De led (4) op het dockingstation (team 3) knippert wit.

Team 3 is ingesteld. De maairobot is klaar om te maaien.

Team 2 instellen

Stel de teamfunctie voor team 2 in zoals beschreven is voor team 3.

- ▶ Duw de maairobot (team 2) tot de aanslag in het master-dockingstation (team 1).
- ▶ Druk op "HOME" en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook volledig geel brandt. De teamconfiguratie is geactiveerd en de lichtstrook brandt van links naar rechts in geel.



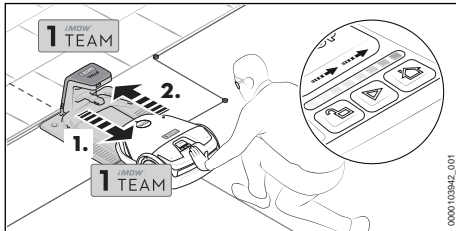
- ▶ Neem de maairobot (team 2) uit het master-dockingstation en duw deze tot de aanslag in het doelstation (team 2).
- ▶ Druk op "HOME". Het doelstation wordt bevestigd.

- ▶ Druk op "SLOT" en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook volledig wit brandt.
De vergrendeling van de maairobot is gedeactiveerd.
- ▶ Druk de weergegeven toetsencombinatie in. De led op het dockingstation (team 2) knippert wit.

Team 1 instellen

Stel de teamfunctie voor team 1 in zoals beschreven is voor team 3 en team 2.

- ▶ Duw de maairobot (team 1) tot de aanslag in het master-dockingstation (team 1).
- ▶ Druk op "HOME" en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook volledig geel brandt.
De teamconfiguratie is geactiveerd en de lichtstrook brandt van links naar rechts in geel.



- ▶ Haal de maairobot (team 1) uit het master-dockingstation (team 1) en duw deze weer tot de aanslag in het master-dockingstation.
- ▶ Druk op "HOME".
Het doelstation wordt bevestigd.
- ▶ Druk op "SLOT" en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook volledig wit brandt.
De vergrendeling van de maairobot is gedeactiveerd.
- ▶ Druk de weergegeven toetsencombinatie in. De led op het dockingstation (team 1) knippert wit.

Teaminstelling afsluiten

Instellingen van de maairobot mogen pas na afsluiten van de instelling als team via de app "MY iMOW®" of het STIHL connected portal worden uitgevoerd.

De belangrijkste instellingen voor de teamfunctie zijn:

- Dezelfde maaihoogte vastleggen voor alle maairobots
- Maaischema opstellen en tijdzone vastleggen
- Regensensor instellen
- Definitie van de startafstand

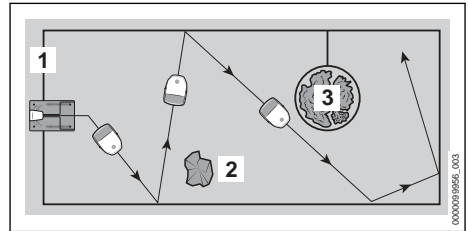
Om de startafstand te definiëren, moet de pinbeveiliging op de maairobot zijn gedeactiveerd.

- ▶ Als de pinbeveiliging actief is: pinbeveiliging via de app "MY iMOW®" deactiveren.

6 Maairobot als los apparaat gebruiken

6.1 Beschrijving van de werking

6.1.1 Beschrijving van de werking



De maairobot maait het gras in toevallig gekozen banen. Om ervoor te zorgen dat de maairobot de grenzen van het maaivlak herkent, moet er een begrenzingsdraad (1) om het maaivlak heen worden gelegd.

De begrenzingsdraad (1) draagt een signaal aan de maairobot over. Het signaal wordt door het dockingstation gegenereerd.

Vaste obstakels (2) in het maaivlak worden dankzij ultrasoundsensoren en een stuotsensor door de maairobot herkend.

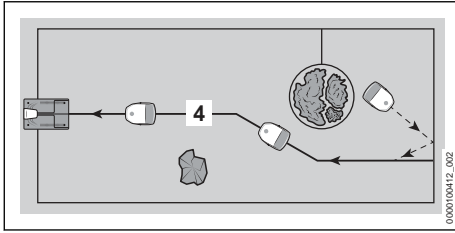
Als de maairobot een vast obstakel (2) herkent, wordt de maairobot langzamer, stoot tegen het vaste obstakel aan en beweegt daarna weer een andere kant op.

Gebieden (3) waar de maairobot niet mag komen en obstakels die de maairobot niet mag raken, moeten met behulp van de begrenzingsdraad (1) van het resterende maaivlak worden afgegrensd.

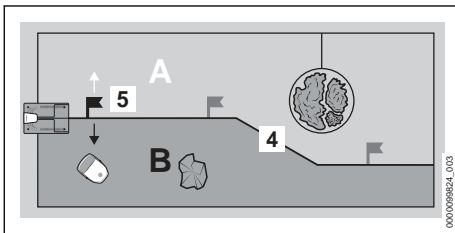
Als de maairobot een afgebakend gebied (3) herkent, wordt deze langzamer en beweegt vervolgens een andere kant op.

In maaimodus verlaat de maairobot het dockingstation automatisch en maait deze het gras.

De bediening van de maairobot vindt plaats via de app „MY iMOW®“ en via de toetsen op het bedieningspaneel van de maairobot. Lichtstroken op de maairobot en een kunstmatig spraakbericht geven informatie over de actuele status van de maairobot.

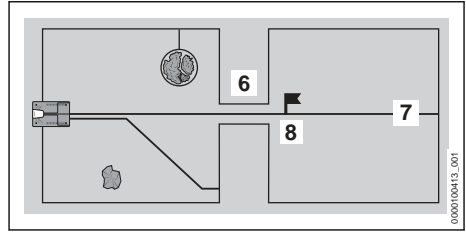


Als het laadniveau van de accu laag is, gaat de maairobot tijdens het maaien op zoek naar de dichtstbijzijnde leidraad (4). Als er een leidraad (4) wordt herkend, beweegt de maairobot automatisch langs de leidraad terug naar het dockingstation. Het dockingstation laadt de accu weer op. Er moet ten minste één leidraad (4) in het maaivlak zijn gelegd. Er kunnen maximaal drie leidraden worden gelegd. Als de maaiwerkzaamheden moeten worden onderbroken of de accu moet worden opgeladen, kan de maairobot via de app „MY iMOW®“ of de druktoets „Home“ ook direct terug naar het dockingstation worden gestuurd.



Op een leidraad (4) kunnen maximaal drie startpunten (5) worden aangegeven. De maairobot kan het betreffende startpunt doelgericht benaderen en vanaf dat punt met het maaien beginnen.

Door de leidraad (4) kan het maaivlak in meerdere zones (voorbeeld: A en B) worden opgedeeld. De zones worden gedefinieerd door een startpunt (5). Vanaf het gekozen startpunt kan de maairobot naar links of rechts naar de gewenste zone worden gestuurd. De maairobot kan dan in de gekozen zone doelgericht maaien. Startpunten en zones worden beheerd via de app „MY iMOW®“ en kunnen in het maaischema worden opgenomen.



Als er in het maaivlak sprake is van een versmalling (6), rijdt de maairobot door de versmalling heen zolang er een bepaalde minimumafstand tussen de begrenzingsdraden wordt aangehouden. Als de minimumafstand wordt overschreden, moet er een leidraad (7) door de versmalling (6) heen worden gelegd. De leidraad (7) leidt de maairobot daarna doelgericht door de versmalling (6) heen naar een startpunt (8). Vanaf het startpunt (8) kan de maairobot het maaivlak achter de versmalling (6) maaien. Hoe vaak de maairobot naar het startpunt (8) rijdt, kan worden beheerd in de app „MY iMOW®“ en kan in het maaischema worden opgenomen.

6.2 Maaivlak en maairobot gereed maken voor gebruik

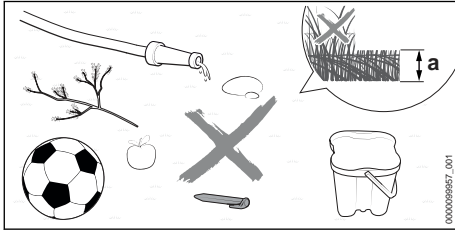
6.2.1 Maaivlak plannen en voorbereiden

Voor de ingebruikname van de maairobot moet het maaivlak worden gepland en voorbereid. Dat zorgt voor een robuuste installatie en een onopvallend bedrijf en worden mogelijke storingsbronnen opgeruimd.

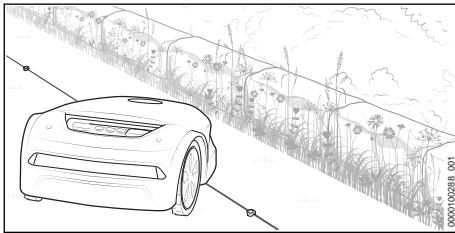
Maaivlak plannen

- ▶ Maak uzelf vertrouwd met de beschrijvingen over het dockingstation en over het leggen van draden in de volgende hoofdstukken.
- ▶ Pas de informatie toe op uw eigen tuin:
 - Omtrek van het maaivlak
 - Positie van het dockingstation
 - Verloop van de begrenzingsdraad (de beschreven randafstanden en gevallen over het leggen van de draad in acht nemen)
 - Verloop van de leidraad/leidraden (ten minste één, maximaal drie)

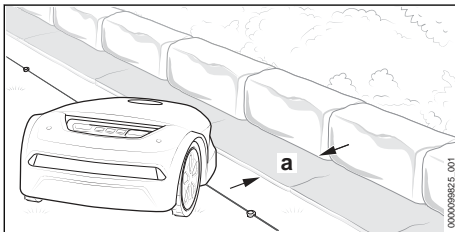
Maaivlak voorbereiden



- ▶ Verwijder rondslingerende voorwerpen.
- ▶ Verwijder metalen, magnetisch en elektrisch geleidende materialen en oude begrenzingsdraden.
- ▶ Maai het gras met een grasmaaiër tot de snijhoogte resteert die later ook voor het gebruik van de maairobot wordt ingesteld. De standaard ingestelde snijhoogte op de maairobot bedraagt $a = 6$ cm.
- ▶ Egaliseer gaten en grove oneffenheden.
- ▶ Besproei het maaivlak iets als de bodem hard en droog is om de bevestigingsspijkers makkelijker in de bodem te kunnen slaan.



- ▶ Als gevolg van de constructie laat een maairobot langs niet-berijdbare gebieden een strook met niet-gemaaid gras staan. Deze strook kan bijvoorbeeld worden gebruikt voor het zaaien van bloemenzadjes om zo een bloeiende strook voor insecten te creëren.



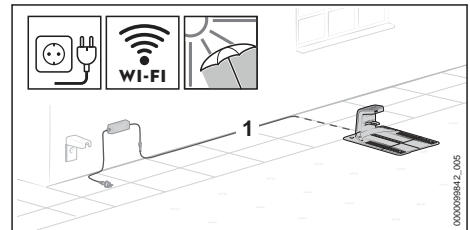
- ▶ Als maaien zonder rand langs niet-berijdbare gebieden gewenst is: leg stenen langs de grasrand of platen met een breedte van ten minste $a = 24$ cm langs deze gebieden.

6.2.2 Maairobot klaar maken voor gebruik

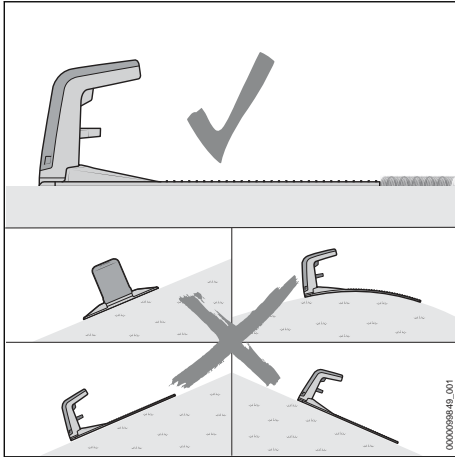
- ▶ Verwijder het verpakkingsmateriaal en de transportbeveiliging.
- ▶ Zorg ervoor dat de volgende componenten zich in een veilige toestand bevinden:
 - Maairobot, 4.6.1
 - Maaiwerk, 4.6.2
 - Accu, 4.6.3
 - Dockingstation en adapter, 4.6.4
- ▶ Dockingstation opstellen, 6.3
- ▶ Begrenzingsdraad leggen, 6.4
- ▶ Leggen van de begrenzingsdraad voltooiën, 6.5.1
- ▶ Leidraad leggen, 6.6.1
- ▶ Dockingstation elektrisch aansluiten, 6.7.1
- ▶ Maairobot opladen, 6.8.1
- ▶ Bluetooth®-interface sluiten, 7.1
- ▶ Als deze handelingen niet kunnen worden uitgevoerd: gebruik de maairobot niet en neem contact op met een STIHL dealer.

6.3 Dockingstation opbouwen

6.3.1 Algemene specificaties



- ▶ Kies de locatie voor het dockingstation zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De laadkabel (1) kan buiten het maaivlak naar een geschikte contactdoos worden gelegd.
 - Het dockingstation en de adapter bevinden zich op een goed zichtbare locatie.
 - Het dockingstation staat op het maaivlak dat het grootst is of het vaakst wordt gemaaid.
 - Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.
 - Indien mogelijk: het dockingstation bevindt zich binnen het bereik van een draadloos netwerk (wifi-verbinding).
 - Indien mogelijk: het dockingstation staat in een maaivlak met een helling onderaan die helling.



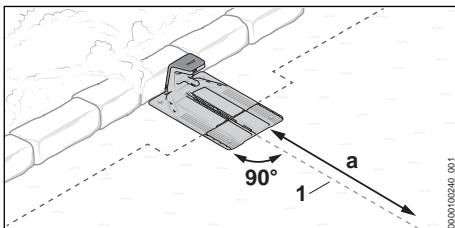
- Plaats het dockingstation zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
- Het dockingstation staat op een vlakke ondergrond.
 - Het dockingstation wijst met de opening naar voren richting het maaivlak.
 - Het dockingstation is waterpas afgesteld en is niet naar de zijkant, de voor- of achterzijde gekanteld.
 - De bodemplaat buigt niet door en ligt plat op de grond.

6.3.2 Dockingstation positioneren

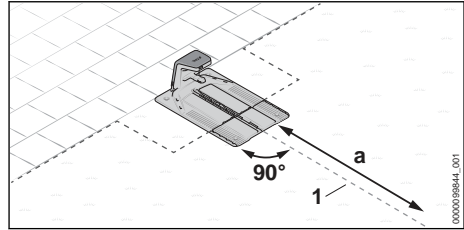
De juiste positionering van het dockingstation is afhankelijk van de geplande locatie en de omgeving daarvan.

- Kies de locatie en stel het dockingstation op zoals beschreven.

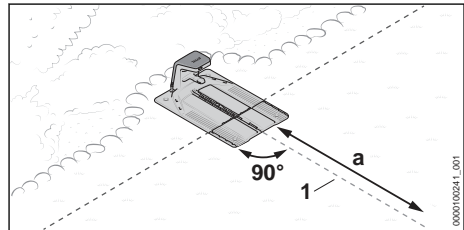
Dockingstation op het maaivlak plaatsen



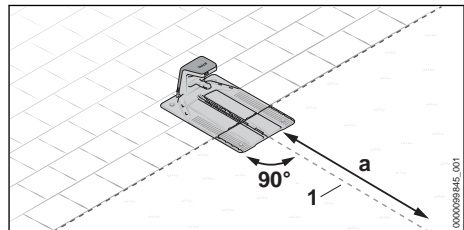
Het dockingstation staat aan de rand van het maaivlak tegen een muur en de leidraad (1) kan over een lengte $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.



Het dockingstation staat aan de rand van het maaivlak. Het aangrenzende vlak is bereikbaar en de leidraad (1) kan over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.



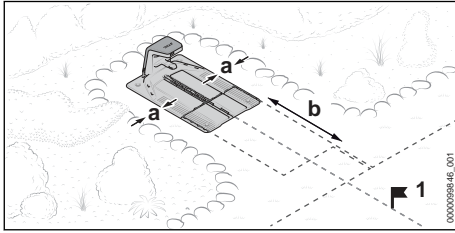
Het dockingstation staat deels in een border en deels op het maaivlak en de leidraad (1) kan over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.



Het dockingstation staat deels op een bereikbaar gebied en deels op het maaivlak en de leidraad (1) kan over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak worden geleid.

- Dockingstation voorbereiden, 6.3.3.
 ► Dockingstation op het maaivlak plaatsen, 6.3.4.

Dockingstation buiten het maaivlak opstellen



Het dockingstation staat buiten het maaivlak.

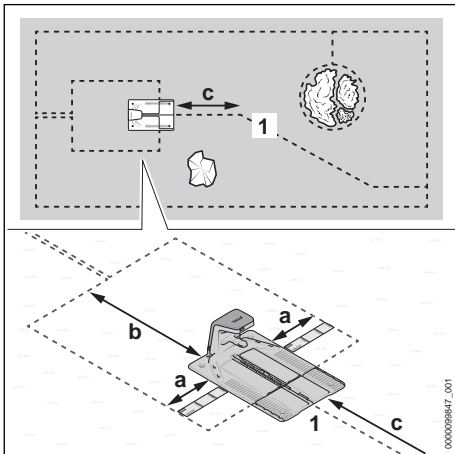
De zijdelingse afstand tot aan aangrenzende gebieden moet ten minste $a = 15$ cm bedragen.

De afstand van de voorste rand van het dockingstation tot aan het maaivlak moet ten minste $b = 2$ m bedragen.

Bij deze variant moet voor de voltooiing van de ingebruikname altijd een startpunt (1) in het maaivlak worden ingesteld. De maairobot start dan vanaf dit punt met maaien en niet direct vanaf het dockingstation. Startpunten kunnen via de app „MY iMOW®“ worden ingesteld. De frequentie waarmee naar het startpunt (1) wordt gereden, moet in de app op 100% worden ingesteld.

- ▶ Dockingstation voorbereiden, 6.3.3.
- ▶ Dockingstation buiten het maaivlak opstellen, 6.3.5.

Dockingstation midden op het maaivlak opstellen



Het dockingstation wordt als "eiland" midden op het maaivlak gepositioneerd.

Bij deze variant wordt de begrenziingsdraad rondom het dockingstation naar achteren naar de rand van het maaivlak geleid. De leidraad wordt naar voren naar de rand van het maaivlak geleid.

De zijdelingse afstand tot aan aangrenzende gebieden moet ten minste $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) bedragen.

De afstand van de achterste rand van het dockingstation tot aan de rand van het maaivlak moet ten minste afstand $b = 2$ m bedragen.

De leidraad (1) moet over een lengte van $c = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak kunnen worden geleid.

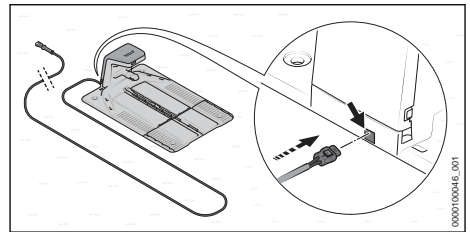
- ▶ Dockingstation voorbereiden, 6.3.3.
- ▶ Dockingstation midden op het maaivlak plaatsen, 6.3.6.

6.3.3 Dockingstation voorbereiden

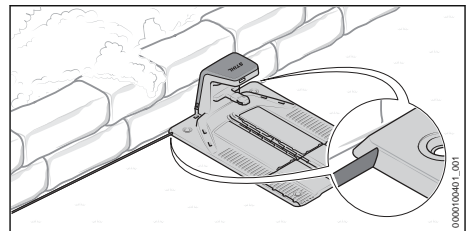
Laadkabel aansluiten

LET OP

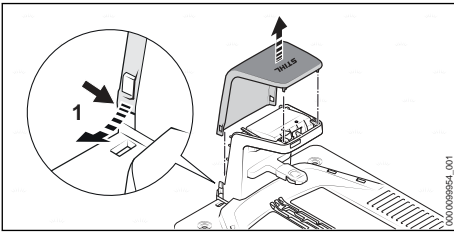
- De stekkerverbindingen van de laadkabel zijn in gemonteerde toestand tegen vervuiling door bijvoorbeeld stof en vuil beschermd. Als de stekkerverbindingen vervuild zijn, kunnen er storingen in het dockingstation ontstaan.
 - ▶ Bescherm open stekkerverbindingen tegen vervuiling.
 - ▶ Reinig vervuilde stekkerverbindingen zoals in deze handleiding staat beschreven.



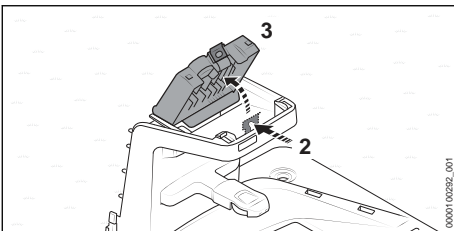
De laadkabel kan standaard aan de achterkant worden aangesloten.



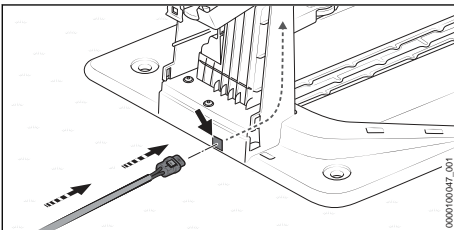
Als het dockingstation direct tegen een muur staat, kan de laadkabel ook onder de grondplaat door worden gelegd. De laadkabel kan links of rechts uit de grondplaat komend worden gelegd.



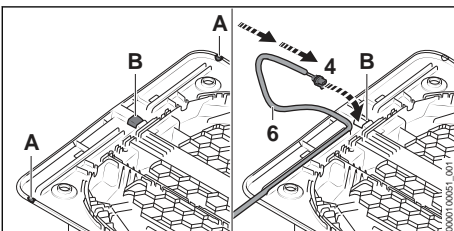
- Buig de kap (1) aan beide zijden iets naar buiten toe en neem de kap naar boven toe weg.



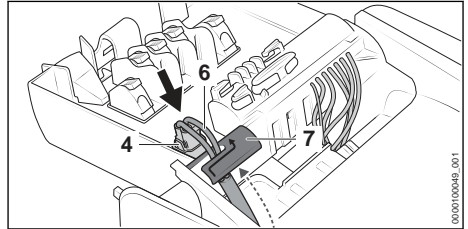
- Druk de arrêteerhendel (2) in en klap de kap (3) omhoog.



- Als het dockingstation van achteren moet worden aangesloten:
 - Steek de stekker (4) in de doorvoer (5) en leid de laadkabel (6) verder. De laadkabel (6) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.

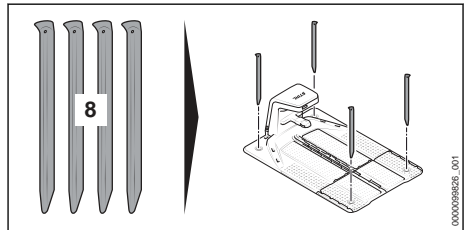


- Als het dockingstation direct tegen de muur staat of als de laadkabel onder de grondplaat naar de zijkant moet worden geleid:
 - Open de rand aan de gewenste zijde van de grondplaat bij positie (A) en ontbraam de rand.
 - Snijd in het midden van de grondplaat een opening (B) uit en ontbraam de randen.
 - Steek de stekker (4) in de opening (B) en leid de laadkabel (6) verder. De laadkabel (6) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



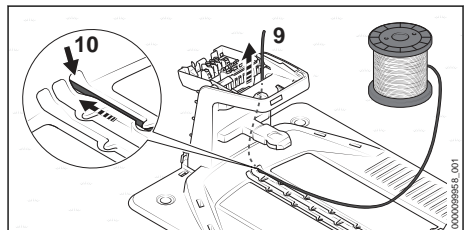
- Fixeer de laadkabel (6) in de kabelhouder (7).
- Steek de stekker (4) erin. De stekker (4) klikt aan beide zijden hoorbaar en merkbaar vast.

Dockingstation bevestigen

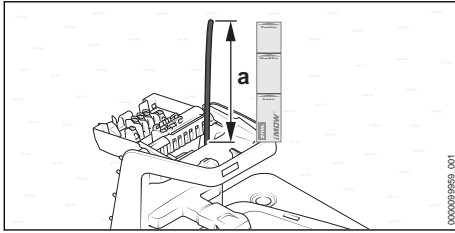


- Bevestig het dockingstation met vier grondpennen (8) in de grond.

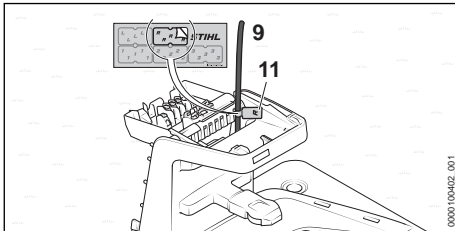
Begrenzingsdraad inbrengen



- Steek het begin van de draad (9) in de rechter doorvoer (10) en leid de draad verder. De begrenzingsdraad (9) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.

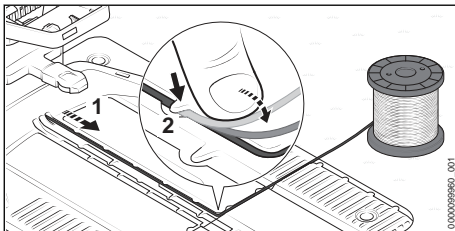


- ▶ Leid de begrenzingsdraad net zolang verder totdat deze over een lengte van $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) naar boven toe uitsteekt.

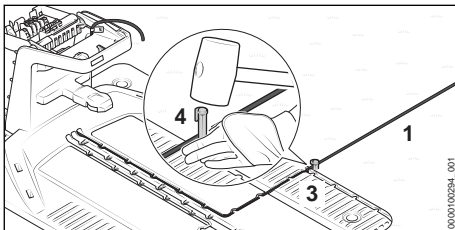


- ▶ Markeer het begin van de draad (9) nabij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (11). Met de markering is de aansluiting op de juiste klem op een later moment eenvoudiger.

6.3.4 Dockingstation op het maaivlak plaatsen

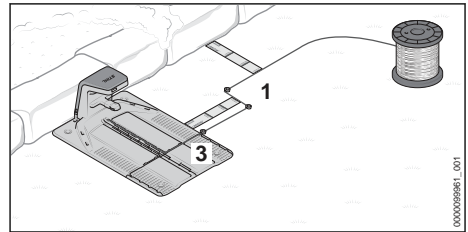


- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (2) wordt gefixeerd.



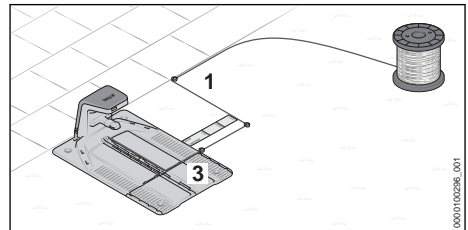
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).

Als het dockingstation tegen een muur staat:



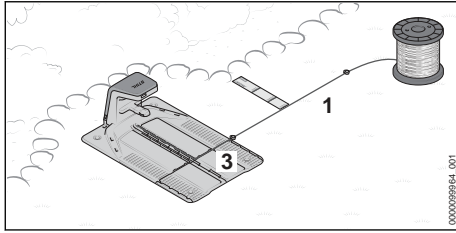
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) parallel aan de grondplaat (3) naar de rand van het maaivlak en houd de afstand tot de muur van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijsers van de klok mee om het maaivlak heen, 6.4.


Als het dockingstation op een aangrenzend, berijdbaar gazon staat:



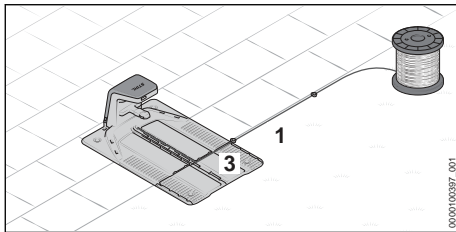
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) parallel aan de grondplaat (3) naar de rand van het maaivlak.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijsers van de klok mee om het maaivlak heen, 6.4.


Als het dockingstation deels in een border en deels op het maaivlak staat:



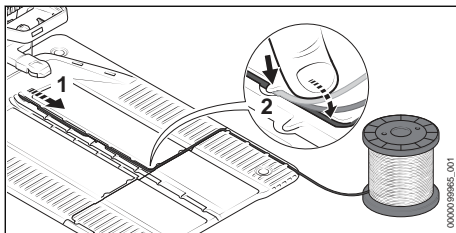
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan en houd de afstand van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) parallel aan de border aan.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijzers van de klok mee om het maaivlak heen,  6.4.

Als het dockingstation deels op een berijdbaar gazon en deels op het maaivlak staat:

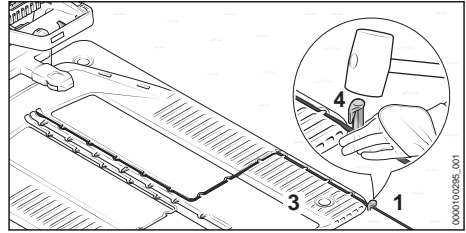


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan en leg deze langs het berijdbare gazon.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijzers van de klok mee om het maaivlak heen,  6.4.

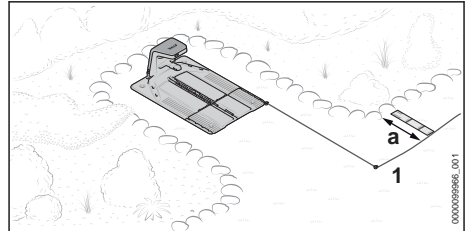
6.3.5 Dockingstation buiten het maaivlak opstellen




- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (2) wordt gefixeerd.

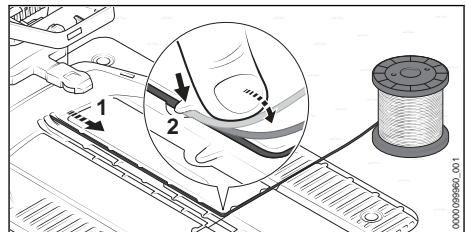


- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).

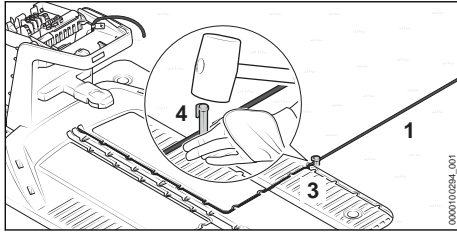


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) naar voren richting het maaivlak. De juiste afstand tot aan de rand van het maaivlak is afhankelijk van het gegeven of de rand van het maaivlak berijdbaar is of dat er een afstand van $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) moet worden aangehouden.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijzers van de klok mee om het maaivlak heen,  6.4.

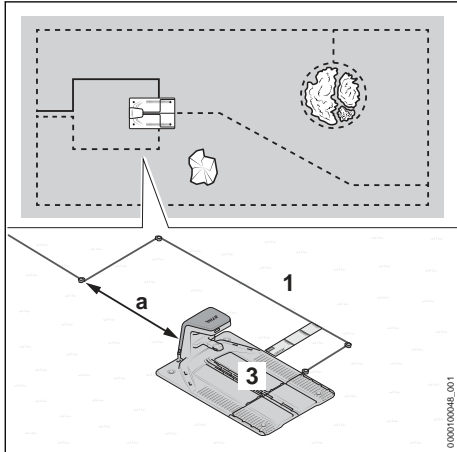
6.3.6 Dockingstation midden op het maaivlak opstellen




- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (2) wordt gefixeerd.



- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).

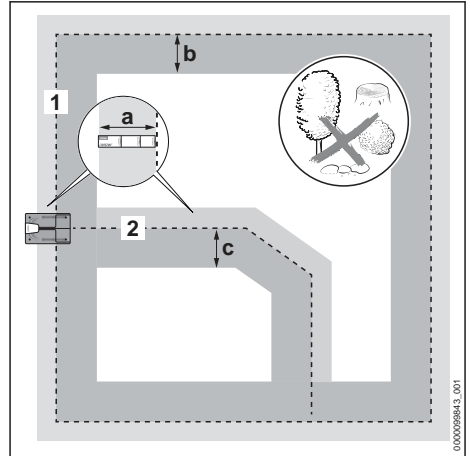


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan de zijkant bij de grondplaat (3) vandaan.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) met een afstand van ten minste $a = 2$ m achter de grondplaat (3) langs.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) in het midden achter het dockingstation naar de rand van het maaivlak.
De juiste afstand tot aan de rand van het maaivlak moet afhankelijk van het aangrenzende gebied worden aangehouden.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) met de wijzers van de klok mee om het maaivlak heen,  6.4.

6.4 Begrenzingsdraad neerleggen

6.4.1 Algemene specificaties

Verloop van begrenzingsdraad en leidraad in het maaivlak controleren



- ▶ Waarborg dat het maaivlak langs de begrenzingsdraad en de leidraad over de volgende breedtes vlak en indien mogelijk vrij van obstakels is:

Begrenzingsdraad (1)

- naar buiten: $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler)
- naar binnen: $b = 1,2$ m

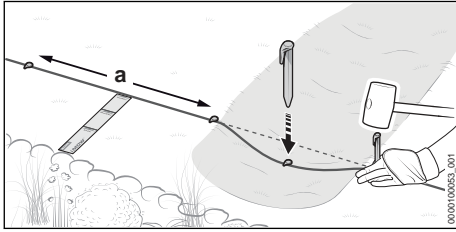
Leidraad (2)

- rechts in rijrichting naar het dockingstation: $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler)
- links in rijrichting naar het dockingstation: $c = 1,2$ m

Begrenzingsdraad neerleggen

- ▶ Leg de begrenzingsdraad vanaf het dockingstation met de wijzers van de klok mee.
- ▶ De begrenzingsdraad mag niet worden geknikt, doorgeknikt, gespannen of gekruist.
- ▶ Waarborg dat de begrenzingsdraad geen leidraad kruist.
 - ▶ Uitzondering: bij het aanleggen van een doorgang moet de leidraad de begrenzingsdraad kruisen.
- ▶ Houd een afstand van ten minste 1 m ten opzichte van begrenzingsdraden van naburige maairobotsystemen aan.
- ▶ Waarborg dat de begrenzingsdraad niet langer is dan 850 m.
- ▶ Leg de begrenzingsdraad en leidraad op gelijke hoogte.

Begrenzingsdraad en leidraad bevestigen



- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad en de leidraad zodanig met de bevestigingsspijkers dat aan de volgende voorwaarden is voldaan:
 - De afstand tussen de bevestigingsspijkers bedraagt maximaal $a = 1$ m.
 - De begrenzingsdraad en de leidraad liggen overal plat op de grond.
 - De bevestigingsspijkers zijn volledig in de grond geslagen.

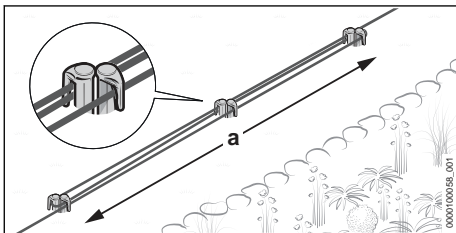
Reservedraad leggen

Met reservedraden zijn correcties bij het leggen van de draad eenvoudiger en ontstaat er speelruimte voor toekomstige aanpassingen.

Voorbeelden:

- Een border wordt vergroot en moet opnieuw worden afgebakend.
- Planten en struiken groeien en de begrenzingsdraad moet met een grotere boog om de beplanting heen worden geleid.
- De begrenzingsdraad is bij het dockingstation te kort afgeknipt en kan niet worden aangesloten.

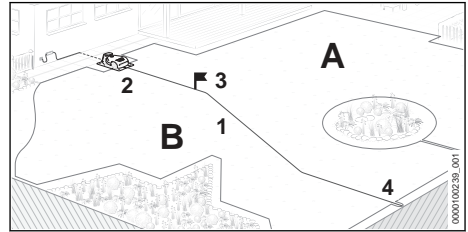
Eén of meerdere reservedraden kunnen worden ingepland en gelegd.



- ▶ Leid de begrenzingsdraden over een lengte $a = 1$ m parallel en vlak naast elkaar om 2 bevestigingsspijkers heen zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.
- ▶ Bevestig de draadreserve in het midden met twee andere bevestigingsspijkers.


6.4.2 Leidraad inplannen en aansluitpunt in de begrenzingsdraad leggen

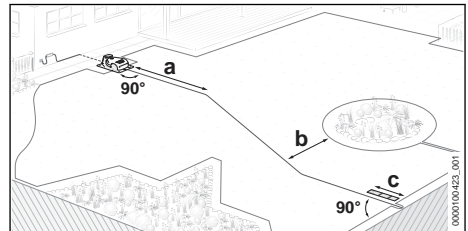
Het leggen van de leidraad of van meerdere leidraden moet van tevoren zorgvuldig worden gepland. Reeds tijdens het leggen van de begrenzingsdraad moet de positie van alle leidraden in acht worden genomen. Er moet ten minste één leidraad worden gelegd en er kunnen drie leidraden worden gelegd.



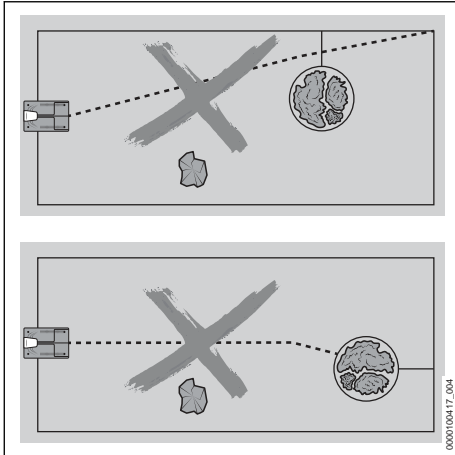
Een leidraad (1) heeft de volgende functies:

- Oriëntatie voor het terugrijden naar het dockingstation (2)
- Rijden naar een startpunt (3)
- Verdeelt het maaivlak in de zones (A en B)

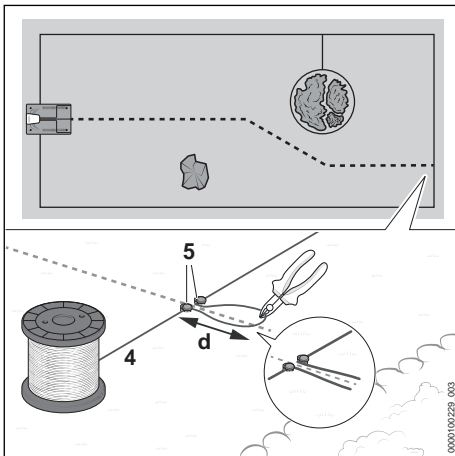
De leidraad (1) wordt vanaf het dockingstation (2) door het maaivlak heen gelegd en op een zo ver mogelijk verwijderd punt op de rondlopende begrenzingsdraad (4) aangesloten.  6.6




- ▶ Plan de leidraad zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De leidraad wordt over een lengte van $a = 2$ m in een rechte lijn vanaf het dockingstation naar het maaivlak geleid.
 - De minimumafstand tussen de leidraad en de rondlopende begrenzingsdraad bedraagt $b = 27,5$ cm
 - De leidraad wordt met een minimumafstand van $c = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht en in een rechte hoek naar de begrenzingsdraad geleid en daarop aangesloten.



- De leidraad mag geen verbinding tussen afgebakende gebieden kruisen.
 - De leidraad mag niet in een hoek op de begrenzingsdraad worden aangesloten.
 - De leidraad mag niet op de begrenzingsdraad van een afgebakend gebied worden aangesloten.
 - De leidraad mag geen begrenzingsdraad kruisen.
- Uitzondering: bij het aanleggen van een doorgang moet de leidraad de begrenzingsdraad kruisen.
- De leidraad mag niet geknikt of gespannen zijn en mag zichzelf niet kruisen.



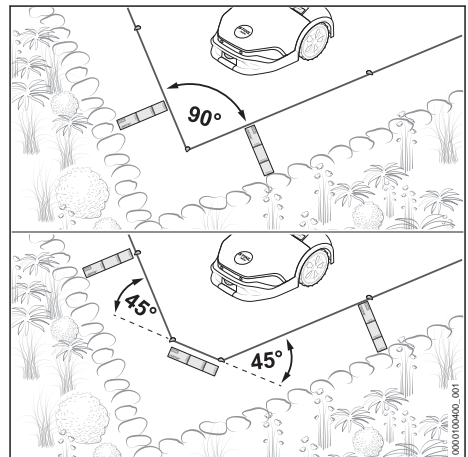
Bij het leggen van de rondlopende begrenzingsdraad (4) moet het aansluitpunt voor de leidraad worden gelegd:

- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (4) op de daarvoor bedoelde plaatsen met een bevestigingsspijker (5).
 - ▶ Maak van de begrenzingsdraad (4) een lus met een lengte van $d = 15$ cm en bevestig met een bevestigingsspijker (5).
 - ▶ Knip de begrenzingsdraad (4) aan het einde van de draadlus door met bijvoorbeeld een zijknijptang.
- De draadeinden worden aan het einde van de installatie met de leidraad verbonden.  6.6
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (4) verder om het maaivlak heen.

6.4.3 Hoeken

Hoeken van 90°

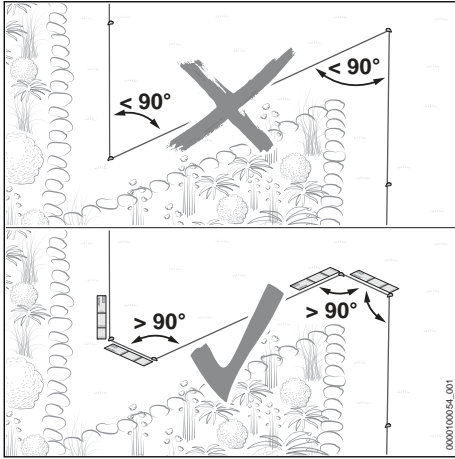
Hoeken van 90° kunnen worden verdeeld in twee hoeken van 45° . De maairobot verandert zijn richting in dit gebied daardoor gelijkmatig en schokt daarbij minder.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad in de hoek over een lengte van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) schuin.

Hoeken van $< 90^\circ$ die in een punt eindigen

Verdeel hoeken van $< 90^\circ$ die in een punt eindigen in twee hoeken. De maairobot verandert zijn richting in dit gebied gelijkmatiger en schokt daarbij minder.



- ▶ Zorg ervoor dat bij hoeken die in een punt eindigen, een hoek van 90° niet wordt overschreden.
- ▶ Als de hoek van 90° wordt overschreden: verdeel de hoek.
 - ▶ Leg een hoek met hoeken groter dan 90° . Leg de begrenzingsdraad vervolgens over een lengte van ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) rechtdoor.
 - ▶ Leg vervolgens een hoek met een hoek die groter is dan 90° . Leg de begrenzingsdraad aansluitend over een lengte van ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht.

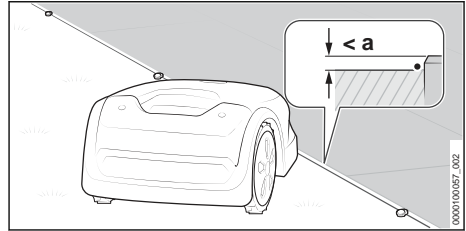
6.4.4 Berijdbaar gebied

De maairobot kan gebieden berijden die direct aan het maaivlak grenzen als het hoogteverschil tussen het berijdbare gebied en het maaivlak niet meer dan 1,5 cm bedraagt. De ondergrond moet stevig en vrij van obstakels zijn.

Voorbeelden:

- Terras
- Bestrating
- Stenen langs de grasrand of platen

Door de afstand tussen de begrenzingsdraad en het berijdbaar gebied klein te houden, kan zonder randen worden gemaaid.



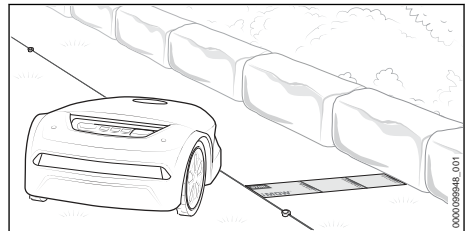
- ▶ Leg de begrenzingsdraad zonder afstand parallel aan het berijdbare gebied. Het maximale hoogteverschil tussen het berijdbare gebied en het maaivlak bedraagt $a = 1,5$ cm

6.4.5 Niet-berijdbaar gebied

Een gebied kan niet worden bereiden als er obstakels dicht bij de grond uit het maaivlak steken, de ondergrond niet stevig of zeer ongelijk is en als het hoogteverschil tussen het maaivlak en het aangrenzende gebied meer dan 1,5 cm bedraagt.

Voorbeelden:

- Muur of omheining
- Heg of struik met laag groeiende takken
- Tuin met stenen of grindpad
- Bodem met veel wortels of een zeer ongelijke bodem



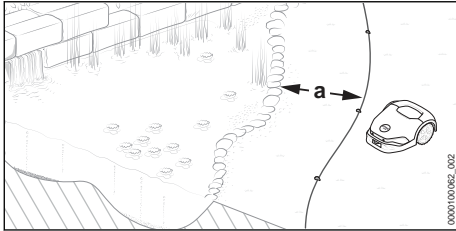
- ▶ Leg de begrenzingsdraad over een afstand van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) parallel aan het niet-berijdbare gebied.
- ▶ Als het niet-berijdbare gebied zich binnen het maaivlak bevindt: begrenst het niet-berijdbare gebied door middel van een geblokkeerd gebied.

6.4.6 Water

Er moet een grotere draadafstand tot aan water worden aangehouden als het water niet door een vast obstakel met een hoogte van ten minste 10 cm van het maaivlak is gescheiden.

Voorbeelden:

- Vijver in de tuin
- Zwembad
- Beek of stroompje



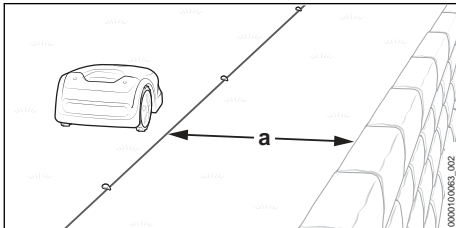
- ▶ Leg de begrenzingsdraad met een afstand van $a = 1$ m parallel aan de oever.
- ▶ Als het water zich binnen het maaivlak bevindt: begrens het water door middel van een geblokkeerd gebied.

6.4.7 Rand van een afgrond

Er moet een grotere draadafstand tot aan randen van afgronden worden aangehouden als de rand van een afgrond niet door een vast obstakel met een hoogte van ten minste 10 cm van het maaivlak is gescheiden.

Voorbeelden:

- Trap
- Steunmuur
- Helling met traptreden



- ▶ Leg de begrenzingsdraad met een afstand van $a = 1$ m parallel aan de rand van de afgrond.

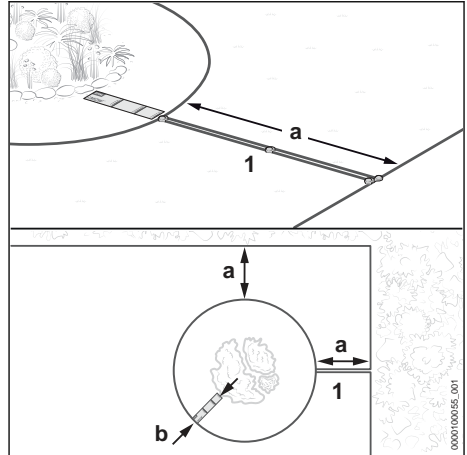
6.4.8 Afgebakend gebied

Gebieden op het maaivlak waar de maairobot niet kan of mag komen, moeten door middel van een geblokkeerd gebied worden afgebakend.

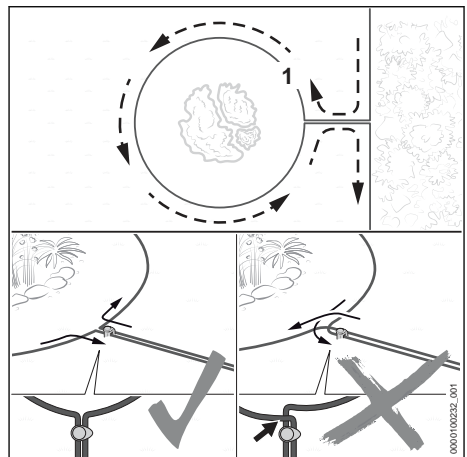
Voorbeelden:

- Border zonder een vaste en ten minste 10 cm hoge afscheiding
- Vijver of zwembad zonder een vaste en ten minste 10 cm hoge afscheiding
- Obstakels die niet mogen worden geraakt
- Obstakels die niet voldoende stevig zijn
- Obstakels die lager zijn dan 10 cm

Voor robuust maaien mogen afgebakende gebieden geen vormen hebben met een werving het gebied in.



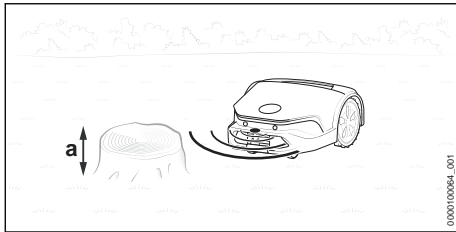
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) bij de rand vandaan richting het afgebakende gebied. Controleer of voor het afgebakende gebied de volgende maten zijn aangehouden:
 - Minimumafstand tot aan andere begrenzingsdraden $a = 55$ cm
 - Draadafstand $b = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) (bij water en randen van afgronden $b = 1$ m)
 - Minimale diameter van het afgebakende gebied 74 cm (lengte: 2x iMOW® Ruler)



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) rond het af te bakende gebied.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) parallel en vlak naast elkaar terug naar de rand, zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.

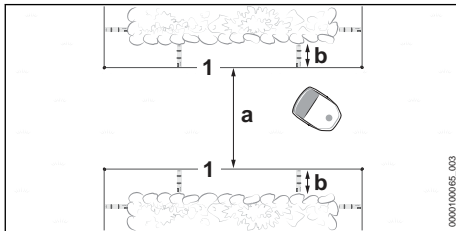
6.4.9 Vast obstakel

Een vast obstakel op het maaivlak hoeft niet door een afgebakend gebied te worden begrensd als het obstakel ten minste 10 cm hoog is. Het obstakel wordt door de ultrasoonsensoren en de stuotsensor herkend.



- Een vast obstakel met een hoogte van ten minste $a = 10$ cm hoeft niet te worden afgebakend.

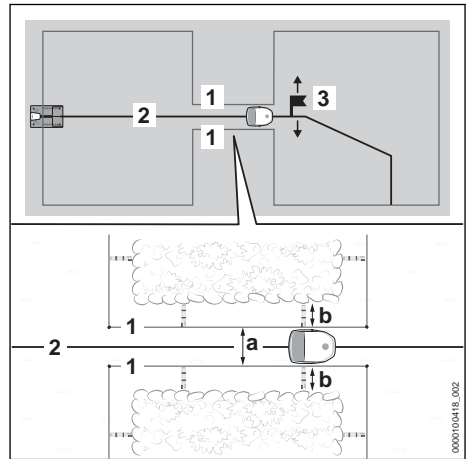
6.4.10 Versmalling



De maairobot rijdt door alle versmallingen heen, voor zover er een minimumafstand (a) tussen de begrenszingsdraden (1) wordt aangehouden.

- Leg de begrenszingsdraad (1) zoals afgebeeld en controleer of de volgende maten zijn aangehouden:
 - Minimumafstand tussen de begrenszingsdraden (1) in de versmalling: $a = 2$ m
 - Als de versmalling door obstakels aan de zijkant wordt omgeven: houd aanvullend een afstand van $b = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan
- Als de minimumafstand $a = 2$ m tussen de begrenszingsdraden (1) wordt overschreden: Leg een leidraad in het midden van de versmalling.

Versmalling met leidraad



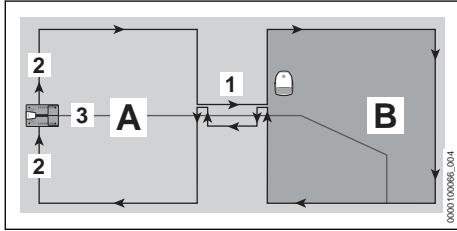
Een leidraad (2) leidt de maairobot doelgericht door een versmalling heen, voor zover er een minimumafstand (a) tussen de begrenszingsdraden (1) wordt aangehouden.

Om de ingebruikname te voltooien, moet er een startpunt (3) achter de versmalling inclusief de frequentie van benadering worden ingesteld. Anders komt de maairobot niet goed door de versmalling heen. Startpunten kunnen via de app „MY iMOW®“ worden ingesteld.

- Leg de begrenszingsdraad (1) zoals afgebeeld en controleer of de volgende maten zijn aangehouden:
 - Minimumafstand tussen de begrenszingsdraden (1) in de versmalling: $a = 55$ cm
 - Als de versmalling door obstakels aan de zijkant wordt omgeven: houd aanvullend een afstand van $b = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) aan
- Leg de leidraad (2) in het midden van de versmalling.
- Als de zijdelingse afstand $b = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) wordt overschreden: maak een doorgang om de maairobot naar een ander maaivlak te kunnen leiden 6.4.11 of om de versmalling van het maaivlak te begrenzen.

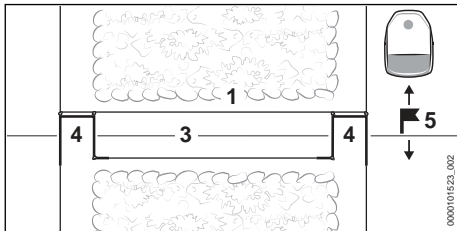
6.4.11 Doorgang

Beschrijving van de werking



Met een doorgang (1) kunnen versmallingen doelgericht worden overwonnen of passages worden geïnstalleerd. Een doorgang verdeelt het maaivlak in het hoofdmaaivlak (A) en een nevenmaaivlak (B).

De begrenzingsdraad (2) wordt zonder onderbrekingen gelegd. Deze vormt daarbij de doorgang op de overgang van het hoofdmaaivlak (A) naar maaivlak (B).



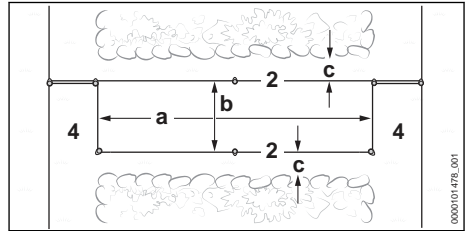
Draadlussen (4) laten de maairobot weten dat een doorgang begint of eindigt.

Een leidraad (3) moet in het midden van de doorgang worden gelegd.

Na een doorgang moet er verplicht een startpunt (5) in maaivlak (B) worden bepaald. Anders kan de maairobot de weg van het hoofdmaaivlak (A) via de doorgang naar het nevenmaaivlak (B) niet vinden. Startpunten en de frequentie waarmee ze benaderd worden, kunnen via de app „MY iMOW®“ worden ingesteld.

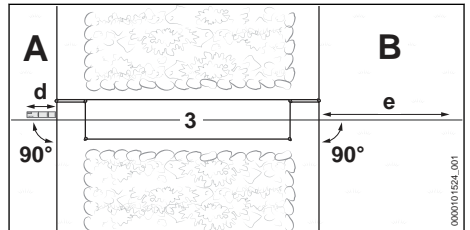
Binnen een doorgang wordt niet gemaaid.

Algemene specificaties



► Zorg ervoor dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:

- De minimale afstand tussen de draadlussen (4) bedraagt ten minste $a = 74\text{ cm}$ (lengte: $2 \times \text{iMOW}^{\text{®}}$ Ruler).
- De afstand tussen de begrenzingsdraden (2) bedraagt ten minste $b = 55\text{ cm}$.
- De afstand tot obstakels aan de zijkant bedraagt ten minste $c = 15\text{ cm}$.

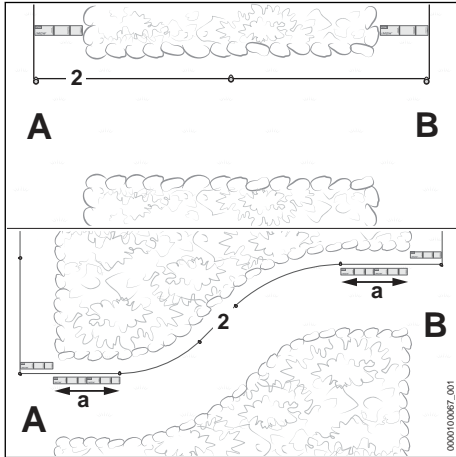


► Zorg ervoor dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:

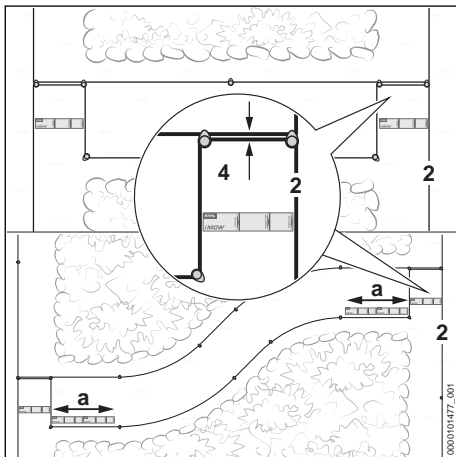
- De leidraad (3) kan vóór de doorgang over een lengte van ten minste $d = 37\text{ cm}$ (lengte: $1 \times \text{iMOW}^{\text{®}}$ Ruler) recht en in een rechte hoek (90°) naar de doorgang worden geleid.
- De leidraad (3) kan na de doorgang over een lengte van ten minste $e = 2\text{ m}$ recht en in een rechte hoek (90°) van de doorgang naar maaivlak (B) worden geleid.

► Als de afstanden en lengtes niet worden aangehouden, moet maaivlak (B) worden afgegrensd van het hoofdmaaivlak (A) en moet een nevenmaaivlak worden geïnstalleerd.

Doorgang leggen

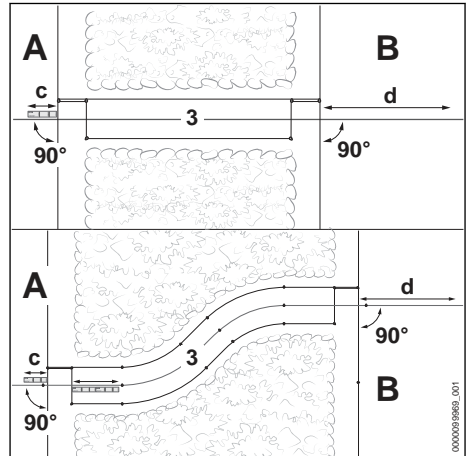


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (2) zoals afgebeeld van het hoofdmaaivlak (A) naar maaivlak (B).
- ▶ Als de doorgang in een bocht wordt gelegd: leg de begrenzingsdraad (2) over een lengte van $a = 74$ cm (lengte: 2x iMOW® Ruler) aan het begin en einde van de doorgang recht en in een rechte hoek (90°) naar het maaivlak.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (2) rechtsom om het maaivlak (B) en terug naar de doorgang.



- ▶ Leid de leidraad (3) op het hoofdmaaivlak (A) over een lengte van ten minste $c = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® ruler) recht en in een rechte hoek (90°) naar de doorgang.
- ▶ Leg de leidraad in het midden van de doorgang.
- ▶ Leid de leidraad (3) na de doorgang over een lengte van ten minste $d = 2$ m recht en in een rechte hoek (90°) naar maaivlak (B).

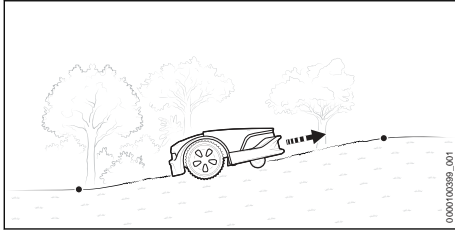
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (2) over een lengte van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) parallel en vlak naast elkaar naar het hoofdmaaivlak (A), zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.
- ▶ Als de doorgang in een bocht wordt gelegd: leg de begrenzingsdraad (2) over een lengte van $a = 74$ cm (lengte: 2x iMOW® Ruler) aan het begin en einde van de doorgang recht en in een rechte hoek (90°) naar het maaivlak.
- ▶ Sluit het leggen van de draad op het hoofdmaaivlak (A) af.



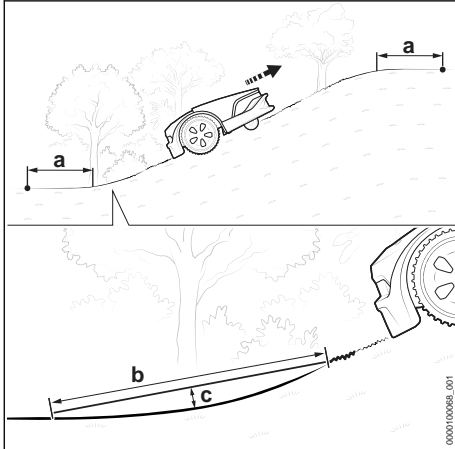
- ▶ Leid de leidraad (3) op het hoofdmaaivlak (A) over een lengte van ten minste $c = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht en in een rechte hoek (90°) naar de doorgang.
- ▶ Leg de leidraad in het midden van de doorgang.
- ▶ Leid de leidraad (3) na de doorgang over een lengte van ten minste $d = 2$ m recht en in een rechte hoek (90°) naar maaivlak (B).

6.4.12 Hellingen/taluds

De maairobot kan rijden op hellingen tot 45% en kan deze maaien. Met de upgradeset 10, iMOW®-tractiewielen kunnen hellingen tot 55% worden bereiden en gemaaid. Het upgradeset 10 is als toebehoren leverbaar.



- ▶ Als er binnen het maaivlak sprake is van een helling/talud tot 27%: leg de begrenzingsdraad normaal.

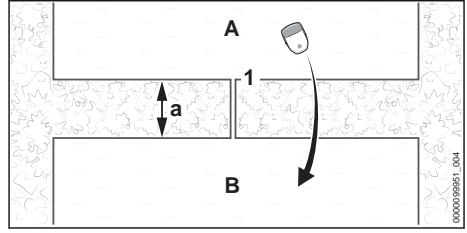


- ▶ Als er binnen het maaivlak sprake is van een helling/talud van meer dan 27%: leg de begrenzingsdraad vóór en na de helling/het talud met een afstand $a =$ ten minste 1,20 m.
- ▶ Om ervoor te zorgen dat de maairobot de overgang tussen vlak terrein en helling/verval kan berijden, moet de radius van de overgang zodanig zijn dat over een lengte van $b = 1$ m de afstand naar de bodem $c = 10$ cm niet wordt overschreden.

6.4.13 Nevenmaaivlak

De maairobot kan een aangrenzend gazon niet zelf bereiken. De maairobot moet door de gebruiker in het aangrenzend gazon worden geplaatst.

In een aangrenzend gazon mag geen leidraad zijn gelegd.



- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) van het belangrijkste maaivlak (A) naar het aangrenzende gazon (B) en leg de draad. Minimale afstand tot aan de begrenzingsdraden $a = 74$ cm (lengte: 2x iMOW® Ruler)
- ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad (1) niet langer is dan 850 m.
- ▶ Leid de begrenzingsdraden (1) parallel en vlak naast elkaar terug naar het maaivlak (A) zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.

6.4.14 Klein maaivlak

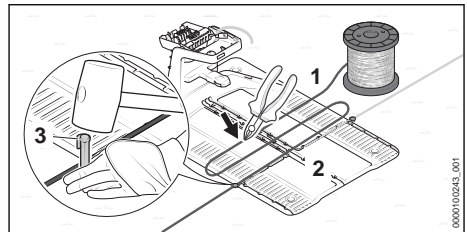
Bij een klein maaivlak, waarvoor minder dan 20 m begrenzingsdraad nodig is, moet de module voor kleine oppervlakken STIHL AKM 100 worden gebruikt.

De STIHL AKM 100 stabiliseert het draadsignaal en wordt met behulp van draadverbinders in de begrenzingsdraad geïntegreerd.

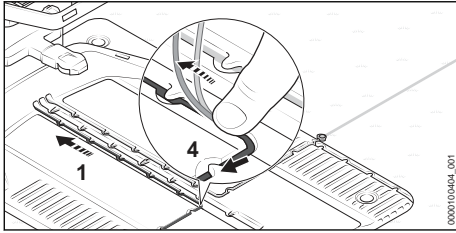
6.5 Neerleggen van de begrenzingsdraad voltooien

6.5.1 Neerleggen van de begrenzingsdraad voltooien

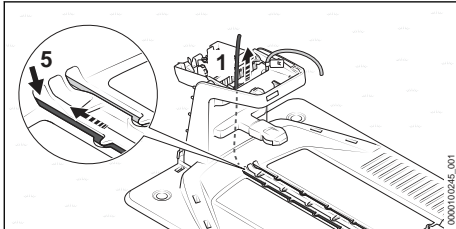
Dockingstation aan de rand van het maaivlak, dockingstation aan de rand van het grasveld



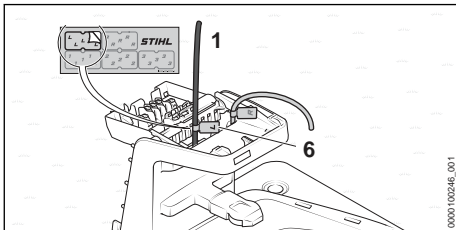
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (2) met een bevestigingsspijker (3).
- ▶ Meet met de begrenzingsdraad (1) twee breedtes van de grondplaat (2) af en knip de begrenzingsdraad (1) daarna af met een zijknijptang.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (4) wordt gefixeerd.

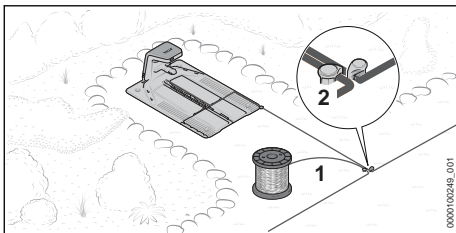


- ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de linker doorvoer (5) en leid de draad verder. Het draadeinde (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.

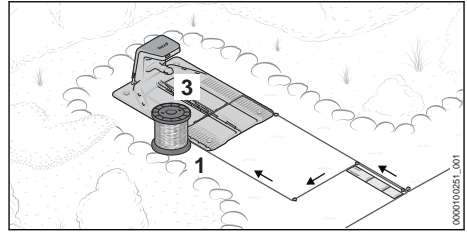


- ▶ Markeer het draadeinde (1) nabij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (6).

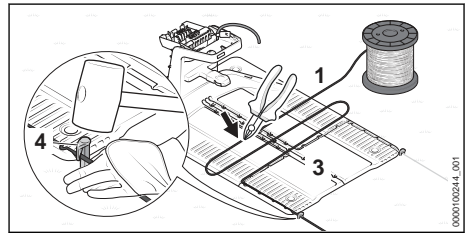
Dockingstation buiten het maaivlak



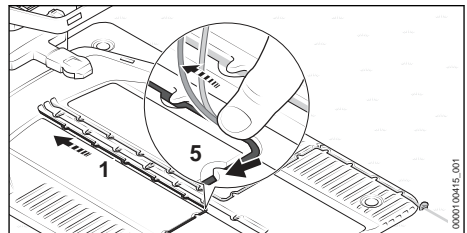
- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) vlak naast de reeds gelegde begrenzingsdraad en bevestig met een bevestigingsspijker (2).



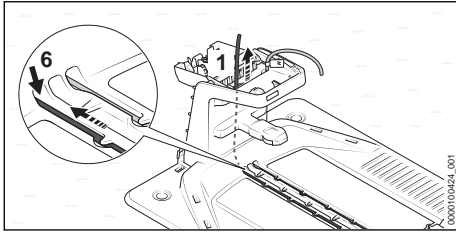
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) vlak bij en parallel aan de andere begrenzingsdraad over een lengte van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) terug naar het dockingstation, zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) terug naar de rand en verder naar de grondplaat (3).



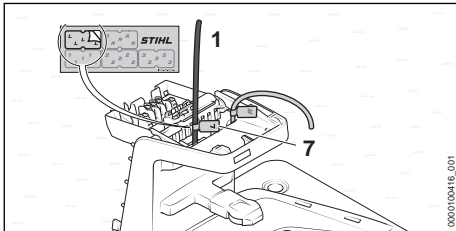
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (3) met een bevestigingsspijker (4).
- ▶ Meet met de begrenzingsdraad (1) twee breedtes van de grondplaat (3) af en knip de begrenzingsdraad (1) daarna af met een zijknijptang.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (5) wordt gefixeerd.



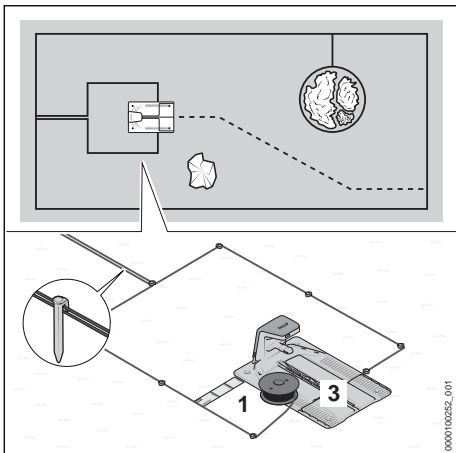
- ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de linker doorvoer (6) en leid de draad verder. Het draadeinde (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



- ▶ Markeer het draadeinde (1) nabij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (7).

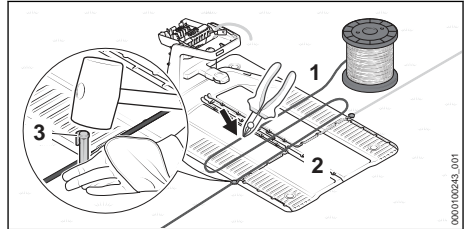
Om de ingebruikname te voltooien, moet er altijd een startpunt in het maaivlak zijn ingesteld. Anders kan de maairobot het maaivlak niet vinden. Startpunten en de frequentie waarmee ze benaderd worden, kunnen via de app „MY iMOW®“ worden ingesteld.

Dockingstation midden op het maaivlak opstellen

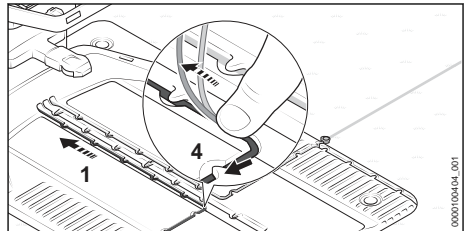


- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) vlak langs de reeds gelegde begrenzingsdraad.

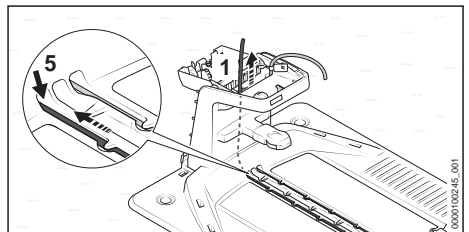
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) vlak langs en parallel aan de andere begrenzingsdraad terug naar het dockingstation, zonder dat de begrenzingsdraden elkaar kruisen.
- ▶ Leid de begrenzingsdraad (1) over een afstand van 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) rondom de grondplaat (3) naar voren toe.



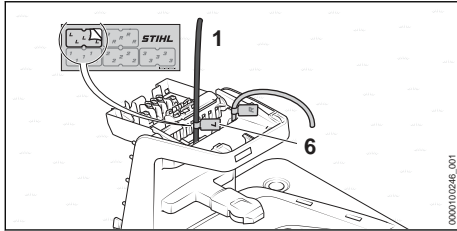
- ▶ Bevestig de begrenzingsdraad (1) direct aan de grondplaat (2) met een bevestigingsspijker (3).
- ▶ Meet met de begrenzingsdraad (1) twee breedtes van de grondplaat (2) af en knip de begrenzingsdraad (1) daarna af met een zijknijptang.



- ▶ Leg de begrenzingsdraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (4) wordt gefixeerd.



- ▶ Steek de begrenzingsdraad (1) in de linker doorvoer (5) en leid de draad verder. Het draadeinde (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



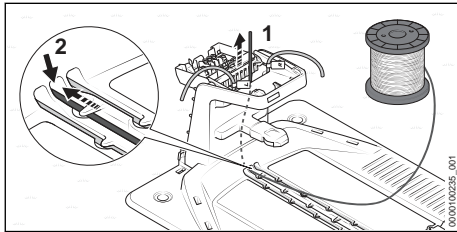
- ▶ Markeer het draadeinde (1) nabij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (6).

6.6 Leidraad neerleggen

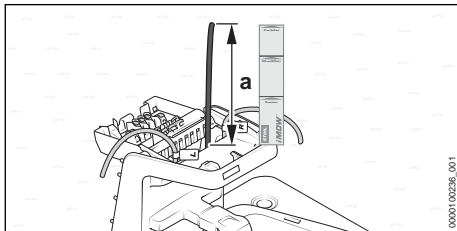
6.6.1 Leidraad neerleggen

Reeds tijdens het leggen van de begrenzingsdraad moet de positie van alle leidraden in acht worden genomen.

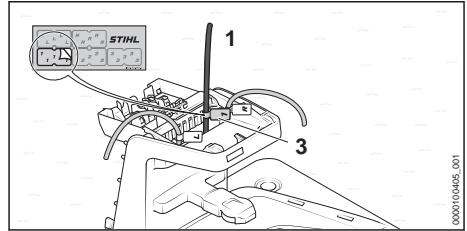
- ▶ Neem algemene voorschriften over het leggen van de leidraad in acht 6.4.2.



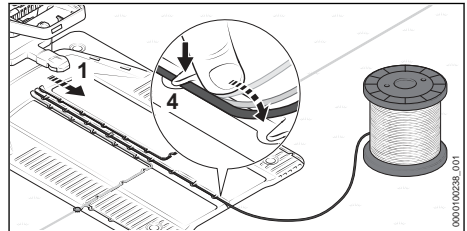
- ▶ Steek het begin van de leidraad (1) in de middelste doorvoer (2) en leid de leidraad erdoorheen.
De leidraad (1) wordt binnen in het dockingstation omhoog geschoven.



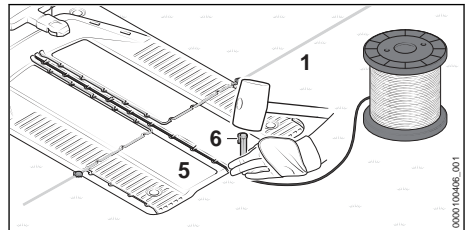
- ▶ Leid de leidraad (1) net zolang totdat deze over een lengte van $a = 37$ cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) naar boven toe uitsteekt.



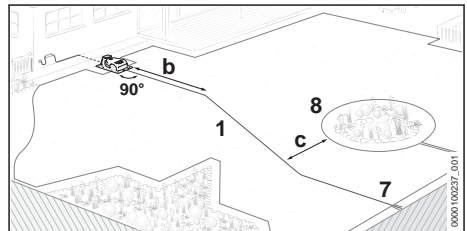
- ▶ Markeer de leidraad (1) dicht bij de behuizing met de passende kabelmarkeerder (3). Met de markering is de aansluiting op de juiste klem op een later moment eenvoudiger.



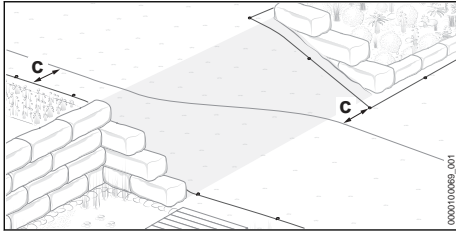
- ▶ Leg de leidraad (1) zo in de grondplaat dat deze plat in de kabelgoot ligt en door de haken (4) wordt gefixeerd.



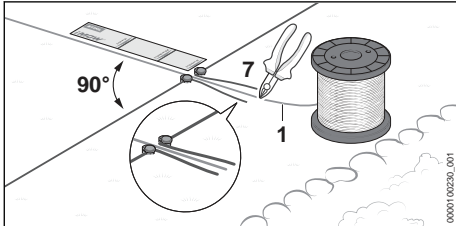
- ▶ Bevestig de leidraad (1) direct aan de grondplaat (5) met een bevestigingsspijker (6).



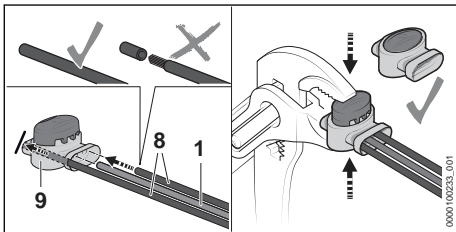
- ▶ Leid de leidraad (1) over een lengte van $b = 2$ m recht en in een rechte hoek (90°) van het dockingstation naar het maaivlak.
- ▶ Leid de leidraad (1) naar de draadlus (7) aan de rand van het maaivlak. De afstand naar de rondlopende begrenzingsdraad (8) moet ten minste $c = 27,5$ cm bedragen.



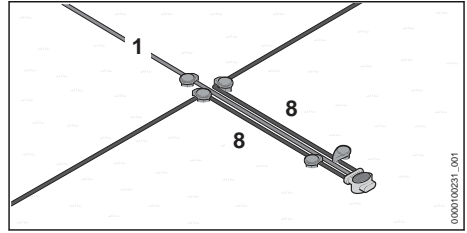
- ▶ Leg de leidraad diagonaal op hellingen. De afstand tot de begrenzingsdraad moet ten minste $c = 27,5$ cm bedragen.



- ▶ Leid de leidraad (1) over een lengte van ten minste 37 cm (lengte: 1x iMOW® Ruler) recht en in een rechte hoek (90°) naar de draadlus (7) toe.
- ▶ Leg de leidraad (1) door het midden van de draadlus (7).
- ▶ Knip de leidraad (1) aan het einde van de draadlus (7) door met een zijknijptang en zorg ervoor dat alle draadeinden dezelfde lengte hebben.



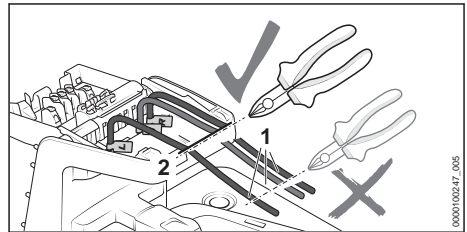
- ▶ Steek de uiteinden van de begrenzingsdraden (8) en van de leidraad (1) tot aan de aanslag in de draadverbinder (9). De draadeinden mogen niet worden gestript.
- ▶ Druk de draadverbinders (1) met een tang tot aan de aanslag in elkaar.



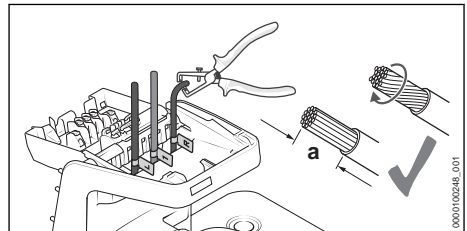
- ▶ Leid de begrenzingsdraden (8) en de leidraad (1) parallel en vlak naast elkaar, zonder dat de draden elkaar kruisen.
- ▶ Bevestig de draden met bevestigingsspijkers.

6.7 Dockingstation elektrisch aansluiten

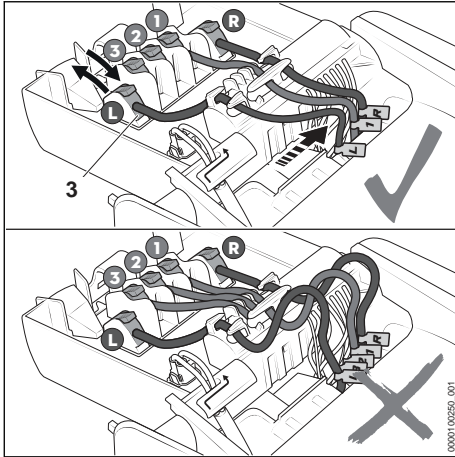
6.7.1 Begrenzingsdraad en leidraad aansluiten



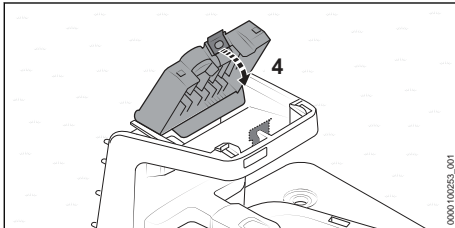
- ▶ Span de draadeinden (1) iets en knip ze langs de rand (2) af met een zijknijptang.



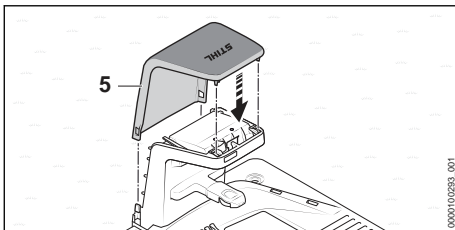
- ▶ Strip de draadeinden over een lengte van $a = 10$ mm.
- ▶ Verdraai de draadaders dusdanig dat er geen losse draden uitsteken.



- ▶ Wijs de draadeinden met opdruk aan de juiste klemmen toe.
- ▶ Klap de hendel (3) van de bijbehorende klem naar achteren open.
- ▶ Breng het gestripte draadeinde in de bijbehorende klem in en klap de hendel (3) weer naar voren om te sluiten.
- ▶ Fixeer de begrenszingsdraden en de leidraad zoals afgebeeld in de kabelhouders en druk ze naar rechts.

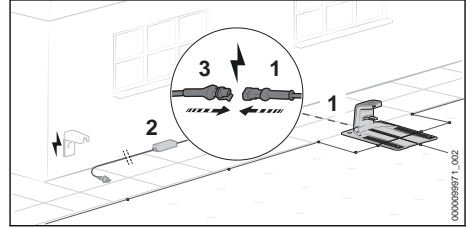


- ▶ Klap de kap (4) naar voren. De kap (4) klikt hoorbaar en merkbaar vast.

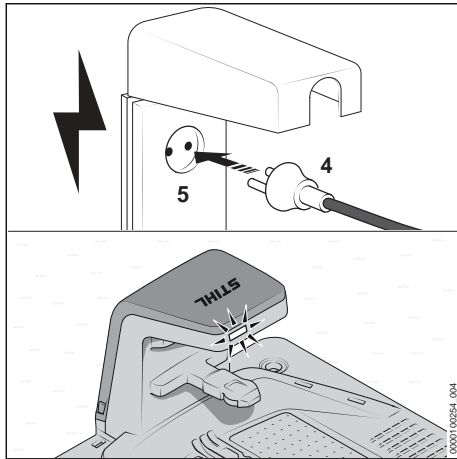


- ▶ Breng de kap (5) aan. De kap (5) klik hoorbaar vast.

6.7.2 Laadkabel leggen en adapter aansluiten



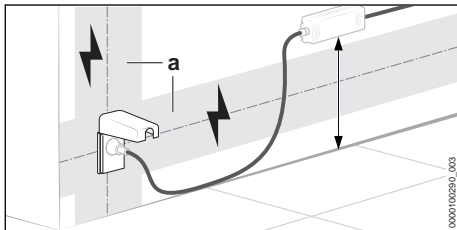
- ▶ Leg de laadkabel (1) naar de locatie van de adapter (2) toe.
- ▶ Kies de locatie voor de adapter (2) zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De adapter (2) en de aansluitkabel bevinden zich buiten het maaivlak.
 - Een geschikte contactdoos bevindt zich binnen bereik van de adapter (2).
 - De adapter (2) ligt op een vlakke en niet permanent vochtige ondergrond.
 - De adapter (2) is wat hoger boven de vloer aangebracht wanneer deze mogelijk wordt blootgesteld aan langer durende vochtigheid.
 - Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.
- ▶ Leg de laadkabel zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De laadkabel (1) bevindt zich buiten het maaivlak.
 - De laadkabel (1) is zodanig gelegd dat personen er niet over kunnen struikelen.
 - De laadkabel (1) staat niet onder spanning of is in elkaar gewikkeld.
 - De laadkabel (1) is volledig afgerold en ligt niet onder het dockingstation.
 - De laadkabel (1) ligt niet op een permanent vochtige ondergrond.
- ▶ Verbind de laadkabel (1) met de stekker (3) van de adapter (2).



- ▶ Steek de netstekker (4) in een correct geïnstalleerde contactdoos (5).
De led op het dockingstation brandt groen.

6.7.3 Adapter aan een muur monteren

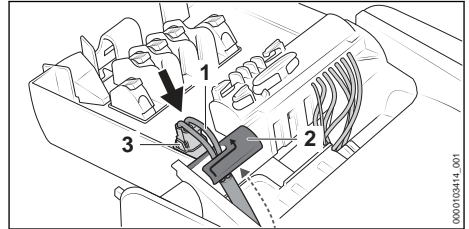
De adapter kan aan een muur worden gemonteerd.



- ▶ Monteer de adapter zodanig dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - Er wordt geschikt bevestigingsmateriaal gebruikt.
 - De adapter is waterpas.
 De volgende afstanden zijn aangehouden:
 - De adapter bevindt zich buiten het bereik (a) van mogelijke elektrische installaties.
 - Er bevindt zich een geschikte contactdoos binnen bereik van de adapter.
 - Indien mogelijk: de locatie is beschermd tegen weersinvloeden en bevindt zich in de schaduw.

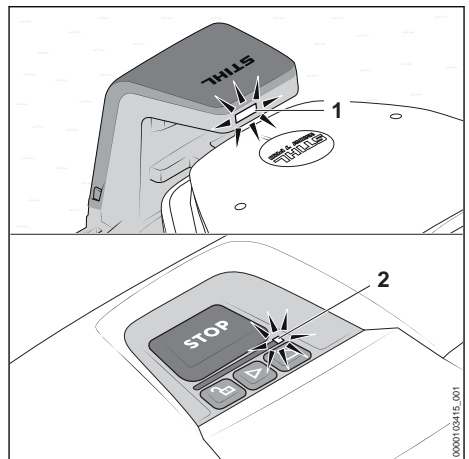
6.8 Maairobot opladen

6.8.1 Maairobot opladen



- ▶ Schuif de maairobot tot aan de aanslag in het dockingstation.
De maairobot voert een systeemstart uit en wordt opgeladen.

De laadtijd is afhankelijk van diverse invloeden, zoals bijv. de temperatuur van de accu of de omgevingstemperatuur. Voor een optimale prestatie moeten de aanbevolen temperatuurbereiken in acht worden genomen, 17.7.

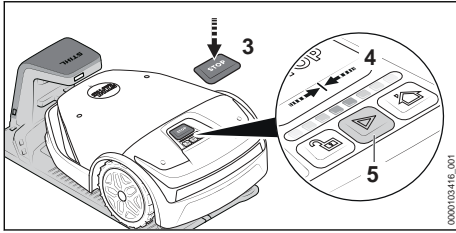


De led (1) op het dockingstation knippert wit. Op de lichtstrook van de maairobot knippert een led (2) wit.

Na de eerste keer opladen laadt de maairobot voortaan automatisch op, zodra deze na het maaien terugkeert in het dockingstation.

Energie-efficiënt opladen

Om de accu van de maairobot met zo min mogelijk energie op te laden, kunnen naast de laadfunctie alle niet noodzakelijke extra functies van de maairobot en van het dockingstation worden gedeactiveerd.



- ▶ Als de "Toegangsfuncties" in de "MY iMOW®" app zijn geactiveerd: deactiveer de "Toegangsfuncties".

Druk achtereenvolgens op de volgende toetsencombinatie:

- ▶ Druk op „STOP“ (3).
- ▶ De maairobot wordt gestopt en geblokkeerd
- ▶ Druk op „STOP“ (3) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (4) volledig rood brandt.
- ▶ Druk op „STOP“ (3).
- ▶ De lichtstrook (4) knippert twee keer. De vergrendeling van de maairobot is geactiveerd.
- ▶ Druk op „STOP“ (3) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (4) volledig rood brandt en ten slotte twee keer rood knippert.

De modus "energie-efficiënt opladen" is geactiveerd. De accu van de maairobot wordt volledig opgeladen. Alle extra functies zijn gedeactiveerd.

Na het opladen moet de maairobot worden geactiveerd, zodat deze gereed is voor gebruik:

- ▶ Druk op de toets "Start" (5).
- ▶ De maairobot is gereed voor gebruik.

7 Bluetooth®-interface sluiten

7.1 Bluetooth®-interface configureren

De maairobot verzendt regelmatig een Bluetooth®-signaal om verbinding met een mobiel eindapparaat te kunnen maken.

Om de maairobot te kunnen gebruiken, moet de Bluetooth®-interface met de app "MY iMOW®" met een wachtwoord worden beveiligd.

- ▶ Download de app „MY iMOW®“ in de App Store van het mobiele eindapparaat en maak een account aan.
- ▶ Voeg de maairobot aan het account toe.

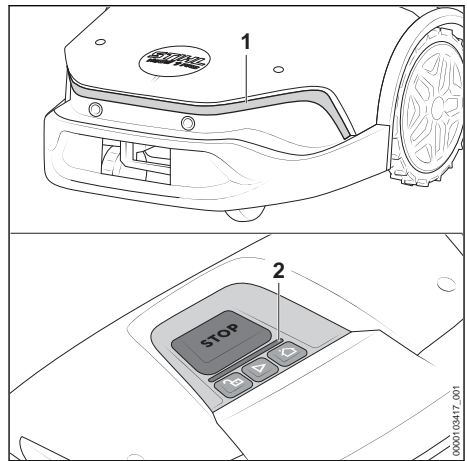
- ▶ Volg de aanwijzingen op het display en beveilig de Bluetooth®-interface met een wachtwoord.

Na het instellen van een wachtwoord is het mobiele eindapparaat geautoriseerd voor de besturing en configuratie van de maairobot.

Een ander mobiel eindapparaat kan alleen worden geautoriseerd door het gekozen wachtwoord in te voeren. Op deze manier wordt de maairobot tegen onbevoegde toegang beschermd.

8 Verlichtingspatroon op maairobot en dockingstation

8.1 Lichtstroken op de maairobot



De lichtstroken (1 en 2) geven de status van de maairobot en storingen weer.

De voorste lichtstrook (1) is alleen actief bij een statuswijziging en brandt gedurende 20 seconden.

Wit verlichtingspatroon:

- Maaien niet actief.
- Een led rechts pulseert wit: maairobot bevindt zich in het dockingstation en is klaar voor gebruik.
- Een led rechtsbuiten knippert wit: de maairobot bevindt zich in het dockingstation en wordt geladen.

Groen verlichtingspatroon:

- Maaien is actief.
- De achterste lichtstrook (2) laat de voortgang van het maaien zien.

Rood verlichtingspatroon:

- Een led rechtsbuiten pulseert rood: vergrendeling is geactiveerd.
- Storingmelding.

Blauw verlichtingspatroon – op de achterste lichtstrook (2):

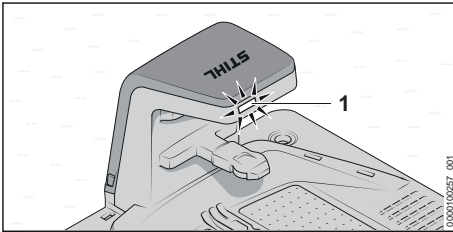
- De maairobot krijgt een systeemupdate.

Wit looplicht van links naar rechts:

- De maairobot start opnieuw op of controleert het systeem.

Als de omgevingsanimatie via de app "MY iMOW®" is geactiveerd, brandt de voorste lichtstrook (1) continu wit als de maairobot in beweging is. Bij een statuswijziging wordt de omgevingsanimatie gedurende 20 seconden verborgen.

8.2 Leds op het dockingstation



De led (1) geeft de status van het dockingstation en storingen aan.

Led (1) brandt wit:

- Het dockingstation is klaar voor gebruik.

Led (1) knippert wit:

- De maairobot wordt opgeladen.

Led (1) pulseert wit:

- De maairobot bevindt zich in het dockingstation en is klaar voor gebruik.

Led (1) brandt groen:

- De maairobot bevindt zich niet in het dockingstation en het dockingstation functioneert naar behoren.

Led (1) brandt rood:

- Er is sprake van een storing.

Led (1) brandt blauw:

- Communicatie met de maairobot.

Gebruik van het dockingstation in het team

Bij gebruik in het team is de statusweergave van het dockingstation uitgebreid met de volgende verlichtingspatronen:

Led (1) brandt groen:

- De maairobot bevindt zich niet in het dockingstation.
- Dit betreft het master-dockingstation (team 1)

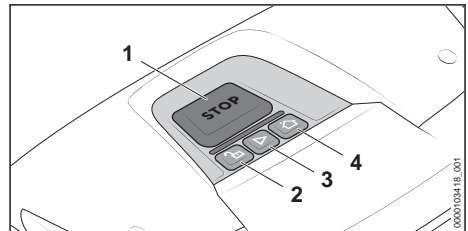
- De leidraden en de begrenzingsdraad zijn goed gelegd en aangesloten en de maairobot is correct aan het dockingstation toegewezen.

Led (1) pulseert groen:

- De maairobot bevindt zich niet in het dockingstation.
- Dit betreft dockingstation (team 2) of (team 3).
- De leidraden en de begrenzingsdraad zijn goed gelegd en aangesloten en de maairobot is correct aan het dockingstation toegewezen.

9 Maairobot bedienen en instellen

9.1 Bedieningspaneel



Via de druktoetsen (1 tot 4) kunnen de basisfuncties van de maairobot worden bediend. De volledige functie-omvang is beschikbaar via de app „MY iMOW®“.

Starten met maaien

- Druk op „START“ (3).

De maairobot start met maaien en keert vervolgens automatisch terug naar het dockingstation.

Stoppen met maaien en de maairobot vergrendelen

- Druk op „STOP“ (1).

De maairobot en het maaiwerk stoppen. De maairobot wordt vergrendeld.

Maairobot naar het dockingstation sturen

- Druk op „HOME“ (4).

De maairobot keert terug naar het dockingstation.

Maairobot ontgrendelen

- Druk op „SLOT“ (2).
- Druk de weergegeven toetsencombinatie in.

Informatie oproepen

- Druk op "SLOT" (2).

De maairobot geeft akoestische informatie over de actuele status.

9.2 App "MY iMOW®"

Om de maairobot comfortabel te kunnen gebruiken, is het gebruik van de app „MY iMOW®“ vereist. Via de app „MY iMOW®“ kan de maairobot worden bediend en ingesteld.

De maairobot kan via een draadloze netwerkverbinding (wifi) en mobiele verbinding of via Bluetooth® met een mobiel eindapparaat worden verbonden. Op een computer kan de maairobot via de webapplicatie „MY iMOW®“ worden bediend en ingesteld.

Belangrijkste functies

- Maaien starten en stoppen
- Maaischema
 - Maaitijden instellen (via een assistent of handmatig)
 - Startpunten instellen (optioneel)
 - Zones selecteren (optioneel)
- Snijhoogte instellen
- Toegang tot apparaten
 - Pinbeveiliging instellen
 - Thuisomgeving instellen
 - Alarm instellen
- Optimalisering rand inschakelen
- Kabelsignaal testen
- Omgevingsanimatie inschakelen
- Herinnering "Messen controleren" inschakelen
- Toegang op afstand tot de maairobot via een draadloze netwerkverbinding (wifi)
- Toegang op afstand tot de maairobot via een draadloze verbinding
- Helpfunctie

Gebruik van de maairobot in een team

Voor gebruik in een team moeten de volgende instellingen voor de maairobot worden uitgevoerd:

- Maaihoogte vastleggen
- Maaischema opstellen en tijdzone vastleggen
- Regensensor instellen
- Definitie van de startafstand

De instellingen van het maaischema, de maaihoogte en de tijdzone moeten voor alle maairobots in het team identiek zijn. De instellingen moeten voor elke maairobot individueel worden uitgevoerd.

De volgende instellingen in de app "MY iMOW®" zijn in de teamfunctie beperkt:

- Test draadsignaal (alleen mogelijk met de maairobot die met het master-dockingstation (team 1) verbonden is)

De volgende instellingen in de app "MY iMOW®" zijn in de teamfunctie niet beschikbaar:

- Zones selecteren
- Startpunten instellen

Informatie over opname in het eigen netwerk

De iMOW® kan voor extra gegevensbescherming gescheiden van persoonlijke apparaten in het eigen netwerk worden opgenomen. Actuele wifi-routers bieden de mogelijkheid om een apart, extra netwerk in te stellen, bijv. een wifi voor IoT-apparaten of een gasten-wifi. In dit aparte netwerk is geen sprake van een verbinding met persoonlijke gegevens en apparaten.

De wifi-verbindingen moet met een wachtwoord worden beveiligd. Het wachtwoord mag niet aan derden worden doorgegeven.

Het instellen van de wifi-verbindingen en de werking van de router zijn per fabrikaat verschillend.

9.3 STIHL connected

De belangrijkste instellingen kunnen op een desktopcomputer via het STIHL connected portal of door een mobiel apparaat via de STIHL connected-app wordt uitgevoerd.

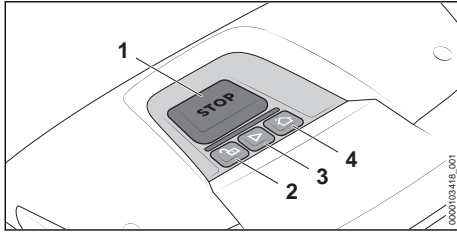
De maairobot kan via een draadloze netwerkverbinding (wifi) en mobiele verbinding met een desktopcomputer of een mobiel eindapparaat worden verbonden.

Het aantal functies is in vergelijking met de app „MY iMOW®“ deels beperkt.

Belangrijkste functies

- Vlootbeheer
- Maaien starten en stoppen
- Maaischema
- Snijhoogte instellen
- Status, analyse en rapportage
- Toegang op afstand tot de maairobot via een draadloze netwerkverbinding (wifi)
- Toegang op afstand tot de maairobot via een draadloze verbinding
- Helpfunctie

9.4 Pinbeveiliging gebruiken



De druktoetsen (3 en 4) kunnen met een pincode worden beveiligd. Als de pinbeveiliging actief is, kan de maairobot niet meer rechtstreeks via de toetsen worden bediend. De pinbeveiliging wordt via de app "MY iMOW[®]" ingesteld.

De druktoetsen "STOP" (1) en "SLOT" (2) vallen niet onder de pinbeveiliging. De maairobot kan ook worden gestopt als de pinbeveiliging geactiveerd is.

Maairobot met geactiveerde pinbeveiliging bedienen

- ▶ Druk op "STOP" (1).
- ▶ Druk op "SLOT" (2).
- ▶ Druk op de verlichte druktoets "START" (3) of "HOME" (4).
- ▶ Voer de pincode via de verlichte druktoetsen (2 tot 4) in.

Bij correcte invoer is de pinbeveiliging gedurende 60 seconden opgeheven.
- ▶ Druk op de gewenste druktoets, om het maaien te starten (3) of om de maairobot naar het dockingstation te sturen (4).

Als er geen druktoets wordt ingedrukt of als een foutieve pincode wordt ingevoerd, gaat de maairobot na 60 seconden verder met de oorspronkelijk handeling.

10 Maairobot stoppen en vergrendeling activeren

10.1 Maairobot stoppen en vergrendeling activeren

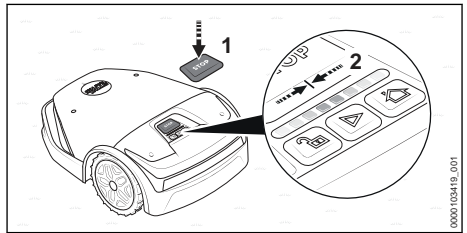


10 Maairobot stoppen en vergrendeling activeren



WAARSCHUWING

- Als de maairobot niet zoals in deze handleiding beschreven wordt gestopt en via het activeren van de vergrendeling wordt stilgezet, kan de maairobot onbedoeld worden ingeschakeld. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ De maairobot tijdens het transport, de opslag, de reiniging, het onderhoud, de reparatie of bij gewijzigd of ongebruikelijk gedrag stoppen en de vergrendeling activeren.



- ▶ Druk op „STOP“ (1).

De maairobot wordt gestopt en vergrendeld.
- ▶ Druk op „STOP“ (1) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (2) volledig rood brandt.
- ▶ Druk op „STOP“ (1).

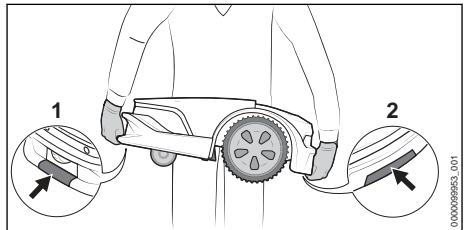
De lichtstrook (2) knippert twee keer. De vergrendeling van de maairobot is geactiveerd. De maairobot kan worden vervoerd, bewaard, gereinigd of onderhouden.

11 Vervoeren

11.1 Maairobot vervoeren

- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.

Maairobot dragen



- ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- ▶ Draag de maairobot aan de voorste handgreep (1) en aan de achterste handgreep (2).

Maairobot in een voertuig vervoeren

- ▶ Zet de maairobot zodanig vast dat de maairobot niet kan omvallen en zich niet kan bewegen.

11.2 Accu vervoeren

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

- ▶ Controleer of de accu in de veilige, goede staat verkeert.
- ▶ De accu zo in de verpakking verpakken dat deze niet kan bewegen.
- ▶ Verpakking zo borgen dat deze niet kan vallen en verschuiven.

De accu is onderworpen aan de eisen voor het transport van gevaarlijke goederen. De accu is geclassificeerd als UN 3480 (lithium-ionaccu's) en is gecontroleerd volgens het UN-handboek Beproevingen en Criteria, deel III, subparagraaf 38.3.

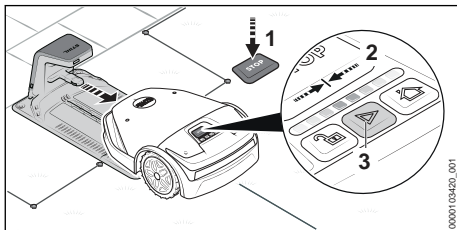
De transportvoorschriften staan vermeld op www.stihl.com/safety-data-sheets.

12 Opslaan

12.1 Maairobot op het bewaren voorbereiden

STIHL adviseert om de maairobot bij langere pauzes, bijv. in de winter, in een "winterslaap" te brengen. De "winterslaap" deactiveert alle niet benodigde extra functies van de maairobot en garandeert een geringe ontlading van de accu.

- ▶ Als de "Toegangsfuncties" in de "MY iMOW®" app zijn geactiveerd: deactiveer de "Toegangsfuncties".
- ▶ Als het laadniveau van de maairobot lager dan 50% is: laad de maairobot op, totdat het laadniveau boven 50% ligt.



- ▶ Neem de maairobot uit het dockingstation.

Druk achtereenvolgens op de volgende toetsencombinatie:

- ▶ Druk op „STOP“ (1).

De maairobot wordt gestopt en vergrendeld.

- ▶ Druk op „STOP“ (1) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (2) volledig rood brandt.
- ▶ Druk op „STOP“ (1).
De lichtstrook (2) knippert twee keer. De vergrendeling van de maairobot is geactiveerd.
- ▶ Druk op „STOP“ (1) en houd de knop net zolang ingedrukt totdat de lichtstrook (2) volledig rood brandt en ten slotte twee keer rood knippert.
De modus "winterslaap" is geactiveerd. Alle extra functies zijn gedeactiveerd.

Na de winterpauze moet de maairobot worden geactiveerd, zodat deze weer gereed is voor gebruik:

- ▶ Plaats de maairobot in het maaivlak.
- ▶ Druk op "START" (3).
De modus "Winterslaap" is gedeactiveerd en de maairobot is weer gereed voor gebruik.

12.2 Maairobot opbergen

- ▶ Berg de maairobot zo op dat aan de volgende voorwaarden wordt voldaan:
 - De maairobot bevindt zich buiten het bereik van kinderen.
 - De maairobot is schoon en droog.
 - De maairobot bevindt zich in een gesloten ruimte.
 - De accu van de maairobot is opgeladen.
 - De maairobot is niet buiten de aangegeven temperatuurgrenzen opgeborgen, 17.6.
 - De maairobot kan niet omvallen.
 - De maairobot kan niet weggrollen.
 - De maairobot staat recht op de wielen.
 - Er liggen geen voorwerpen op de maairobot.

De maairobot kan ook aan een muurhouder worden bewaard. De muurhouder is als toebehoren verkrijgbaar.

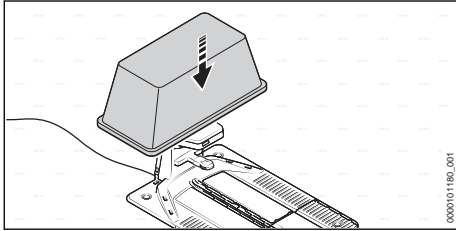
LET OP

- Als de maairobot niet overeenkomstig de beschrijving in deze handleiding wordt opgeborgen, kan de accu diep ontladen en daardoor onherstelbaar beschadigd raken.
 - ▶ Laad de accu van de maairobot op voordat u deze opbergt.

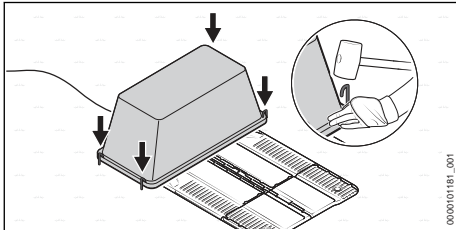
12.3 Dockingstation, laadkabel en adapter opbergen

Bij langere pauzes, bijv. in de winter, kunnen het dockingstation, de laadkabel en de adapter in het maaivlak blijven staan.

- ▶ Trek de netstekker van de adapter uit de contactdoos.
- ▶ Bescherm de netstekker tegen weersinvloeden.
- ▶ Reinig alle componenten.



- ▶ Dek het dockingstation af, bijvoorbeeld met een grote emmer of mortelbak.



- ▶ Zet de emmer of mortelbak met grondspijkers vast op de vloer.

Dockingstation, laadkabel en adapter uit elkaar halen

Het dockingstation, de laadkabel en de adapter kunt u ook demonteren om ze op te bergen in de wandhouder (verkrijgbaar als toebehoren) of wanneer ze niet afgedekt kunnen worden.

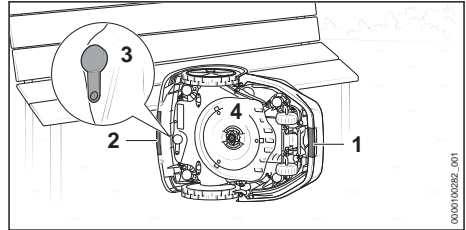
- ▶ Trek de netstekker van de adapter uit de contactdoos.
- ▶ Reinig alle componenten.
- ▶ Haal de laadkabel van het dockingstation en de adapter en rol de kabel op.
- ▶ Verwijder de adapter en rol de aansluitkabel op.
- ▶ Haal de begrenzingsdraad en de leidraad van het dockingstation af.
- ▶ Vet de draadeinden in ter bescherming tegen corrosie en bescherm ze tegen de weersinvloeden.
- ▶ Demonteer het dockingstation.

13 Reinigen

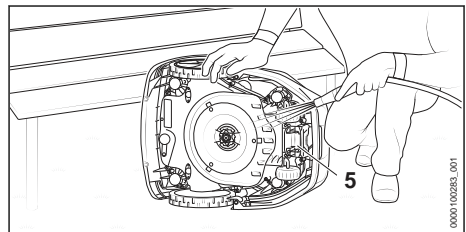
13.1 Maairobot reinigen

⚠ WAARSCHUWING

- De snijkanten van de messen zijn scherp. De gebruiker kan zich snijden.
 - ▶ Draag werkhandschoenen van slijtvast materiaal.
- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.



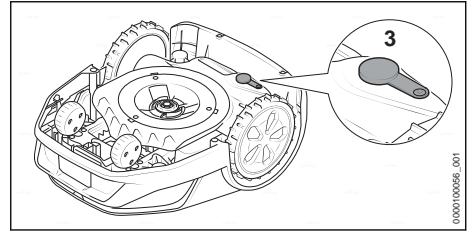
- ▶ Pak de maairobot aan de voorste handgreep (1) en aan de achterste handgreep (2) vast.
- ▶ Zet de maairobot op de zijkant en borg deze tegen omvallen.
- ▶ Controleer de stop (3) van de diagnose-aansluiting op beschadigingen en goed vastzitten.
- ▶ Als de messchijf (4) sterk vervuild is: demonteer de messchijf (4).



- ▶ Maak het vuil los met een houten stokje of een zachte borstel. Gebruik, indien nodig, een pH-neutraal reinigingsmiddel. STIHL adviseert STIHL MultiClean.
- ▶ Spoel los vuil weg met een zachte waterstraal.
- ▶ Reinig de onderkant van de maairobot met een vochtige doek.
- ▶ Reinig de laadcontacten (5) met een vochtige doek.
- ▶ Reinig de kap en het bedieningspaneel met een vochtige doek.

13.2 Dockingstation, adapter, laadkabel en stekkerverbindingen reinigen

- ▶ Trek de netstekker van de adapter uit de contactdoos.
- ▶ Reinig het dockingstation, de adapter en de laadkabel met een vochtige doek.
 - ▶ Indien nodig: maak vastzittend vuil los met een zachte borstel.
- ▶ Reinig stekkerverbindingen met een droge, pluisvrije doek.
 - ▶ Indien nodig: maak vastzittend vuil los met een penseel.

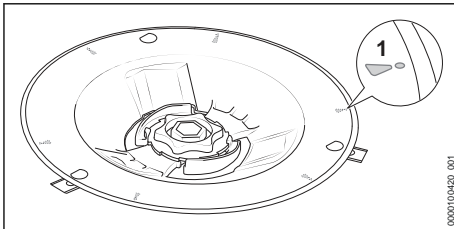


- Controleer de stop (3) van de diagnoseaansluiting op beschadigingen en goed vastzitten.

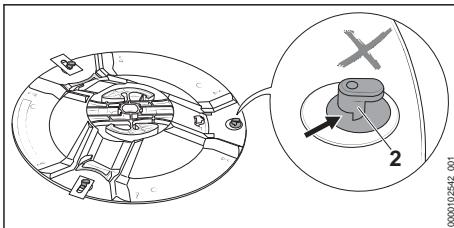
14 Onderhoud uitvoeren en messen vervangen

14.1 Visuele controle

- ▶ Maairobot regelmatig controleren:
 - Schone laadcontacten
 - Kap en beschermstrip op beschadigingen controleren
 - Soepel draaien van de wielen controleren
 - Controleer de messen/klingen op beschadigingen, slijtage, scheurtjes en soepel draaien.



- Controleer de messchijf op beschadigingen en slijtage.
 - Vervang het maaierwerk als de slijtagemarkeringen (1) zijn afgesleten en er gaten zijn ontstaan.



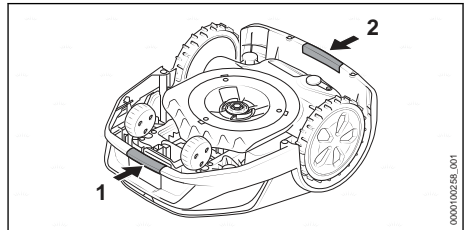
- Controleer de L-pennen (2) op beschadigingen en slijtage.
 - Vervang het maaierwerk als de L-pennen (2) voor meer dan de helft zijn versleten.

14.2 Messen/klingen vervangen

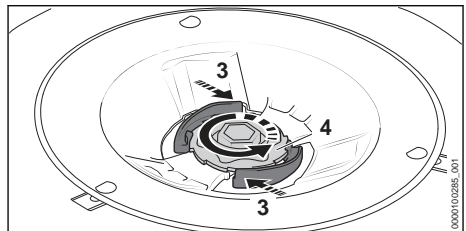


WAARSCHUWING

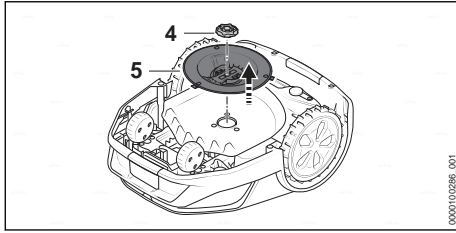
- De snijkanten van de messen zijn scherp. De gebruiker kan zich snijden.
 - ▶ Werkhandschoenen van slijtvast materiaal dragen.
- ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.



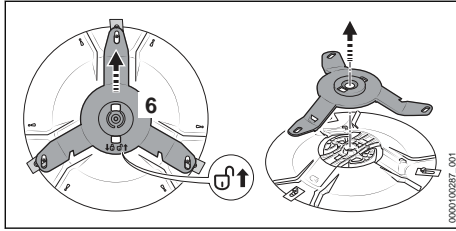
- ▶ Pak de maairobot aan de voorste handgreep (1) en aan de achterste handgreep (2) vast.
- ▶ Leg de maairobot op de achterkant.



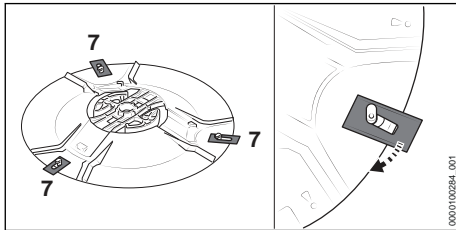
- ▶ Hendel (3) indrukken en ingedrukt houden.
- ▶ Draai de moer (4) net zolang linksom totdat deze kan worden weggenomen.



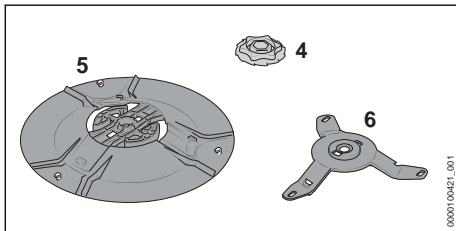
- ▶ Neem de moer (4) weg.
- ▶ Neem de messchijf (5) weg.



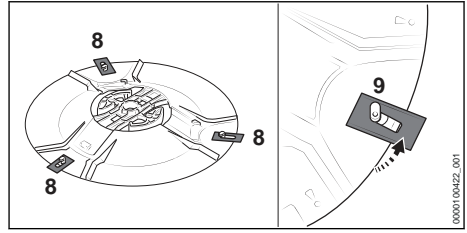
- ▶ Schuif de messendrager (6) in de richting van de pijl θ . De messendrager (6) wordt ontgrendeld.
- ▶ Neem de messendrager (6) weg.



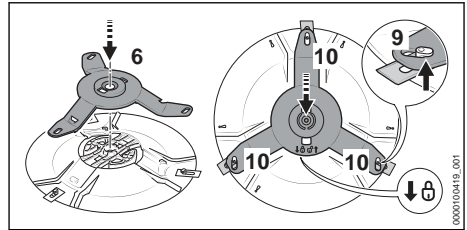
- ▶ Verwijder alle oude klingen/messen (7).



- ▶ Reinig de messchijf (5), de messendrager (6) en de moer (4).



- ▶ Bevestig de nieuwe klingen/messen (8). Plaats maximaal één kling/mes per L-pen (9). De uitlijning van de klingen/messen is willekeurig. De klingen/messen kunnen vrij rond de L-pen bewegen.



- ▶ Breng de messendrager (6) aan.
- ▶ Schuif de messendrager (6) in de richting van de pijl θ en waarborg dat alle drie de armen (10) onder de L-pennen (9) zijn gepositioneerd. De messendrager (6) is vergrendeld.
- ▶ Plaats de messenschijf (5) in de maairobot.
- ▶ Hendel (3) indrukken en ingedrukt houden.
- ▶ Draai de moer (4) met de wijzers van de klok mee los.
- ▶ Laat de hendel (3) los en draai de moer (4) rechtstom vast. De hendels (3) klikken hoorbaar vast.

15 Repareren

15.1 Maairobot, accu, maaiwerk, dockingstation en adapter repareren

De gebruiker kan de maairobot, de accu, het dockingstation en de adapter niet zelf repareren.

Beschadigde of versleten messen/klingen en het maaiwerk kunnen worden vervangen.

- ▶ Als de maairobot, de accu, het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel beschadigd zijn: gebruik de maairobot, de accu, het dockingstation, de laadkabel, de adapter of de aansluitkabel niet en neem contact op met een STIHL dealer.

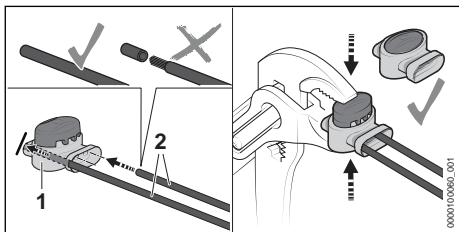
- ▶ Als een mes/kling beschadigd of versleten is:
 - ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.
 - ▶ Vervang alle messen/klingen. De messen/klingen kunnen niet worden geslepen.
- ▶ Als de messchijf of de L-pennen op de messchijf zijn beschadigd of versleten:
 - ▶ Stop de maairobot en activeer de vergrendeling.
 - ▶ Vervang het maaiwerk.
- ▶ Als de waarschuwingsstickers onleesbaar of beschadigd zijn: laat de waarschuwingsstickers door een STIHL dealer vervangen.

15.2 Begrenzingsdraad of leidraad verlengen of repareren

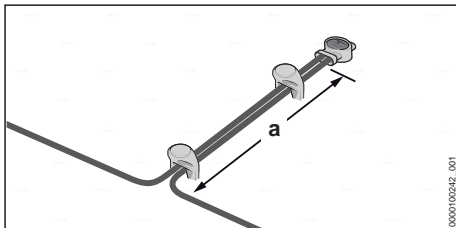
De begrenzingsdraad of leidraad kan met behulp van draadverbinders worden verlengd of gerepareerd.

De draadverbinders zijn gevuld met gel om vroegtijdige slijtage of corrosie van de draadeinden te vermijden.

- ▶ Waarborg dat de begrenzingsdraden in totaal niet langer zijn dan maximaal 850 m.



- ▶ Steek de draadeinden (2) in de draadverbinder (1). De draadeinden mogen niet worden gestript.
- ▶ Druk de draadverbinders (1) met een tang tot aan de aanslag in elkaar.



- ▶ Leid de begrenzingsdraden ten minste over een lengte van $a = 5$ cm parallel en vlak naast elkaar, zonder dat ze elkaar kruisen.

16 Storingen opheffen

16.1 Storingen van de maairobot oplossen

De meeste storingen worden in de app „MY iMOW®“ en door rode verlichtingspatronen op de maairobot of op het dockingstation aangegeven.

Ga als volgt te werk om storingen op te lossen:

- ▶ Volg de aanwijzingen in de app „MY iMOW®“.
- of
- ▶ Druk op de druktoets "SLOT" op het bedieningspaneel en volg de akoestische aanwijzingen.

Storing	Lichtstrook op de maairobot of het dockingstation	Oorzaak	Oplossing
De maairobot stopt met het instellen van de teamfunctie.	De lichtstrook knippert 2x rood.	De maairobot heeft al instellingen die de teamfunctie negatief beïnvloeden.	▶ Zet de maairobot in de app "MY iMOW®" terug naar de standaardinstellingen.

Storing	Lichtstrook op de maairobot of het dockingstation	Oorzaak	Oplossing
		De volgorde voor het instellen van de teamfunctie is niet aangehouden.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Zet alle maairobots in de app "MY iMOW®" terug naar de standaardinstellingen. ▶ Stel de teamfunctie in aflopende volgorde in, 11 5.7.2.
		Er is sprake van een storing van de begrenzingsdraad of leidraad.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad en de leidraad onbeschadigd zijn. ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad of de leidraad correct op het dockingstation zijn aangesloten, 11 5.6.1. ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad en de leidraad correct op de draadverbinder zijn aangesloten, 11 5.5.1.
		De pinbeveiliging op de maairobot is geactiveerd.	▶ Deactiveer de pinbeveiliging in de app "MY iMOW®".
De maairobot blijft tijdens het terugrijden naar het dockingstation stilstaan.		De accu is leeg.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad de maximale lengte niet overschrijdt, 11 17.1. ▶ Verbeter de positie van de gelegde leidraad. ▶ Leg nog een tweede leidraad in het maaiavak. ▶ Draag de maairobot naar het dockingstation om deze op te kunnen laden. ▶ Indien mogelijk: plaats het dockingstation in een maaiavak met een helling op het onderste deel van de helling.
De maairobot start niet zoals verwacht met maaien.	Lichtstroken branden blauw.	De maairobot wordt opnieuw opgestart.	▶ Wacht totdat het proces is voltooid. De maairobot start vervolgens automatisch met maaien.
	Lichtstroken branden rood. Led op het dockingstation brandt rood.	Er is sprake van een storing van de begrenzingsdraad of leidraad.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad en de leidraad onbeschadigd zijn. ▶ Zorg ervoor dat de begrenzingsdraad of de leidraad correct op het dockingstation zijn aangesloten. ▶ Waarborg dat de begrenzingsdraad en de leidraad correct op de draadverbinder zijn aangesloten. ▶ Volg de aanwijzingen in de app „MY iMOW®“.
De maairobot wordt niet opgeladen.	Lichtstroken branden rood. Led op het dockingstation brandt rood.	Er is sprake van een storing in de maairobot, de accu, de adapter of het dockingstation.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Waarborg dat de laadcontacten van dockingstation en maairobot schoon zijn. ▶ Volg de aanwijzingen in de app „MY iMOW®“. ▶ Als er nog steeds sprake is van de storing: blijf niet proberen de maairobot op te laden, trek de netstekker van de aansluitkabel uit het stopcontact en neem contact op met een STIHL dealer.

17 Technische gegevens

17.1 Maairobot STIHL iMOW® 7.0 PRO

Technische gegevens

- Snijbreedte: 28 cm
- Snijhoogte - elektrisch: 20 mm tot 60 mm
- Toerental van de messchijf: 2400 tpm
- Maaisnelheid: 0,5 m/s
- Afmetingen:
 - Hoogte: 291 mm
 - Breedte: 525 mm
 - Lengte: 705 mm
- Gewicht: 16 kg
- Beschermingsklasse: III
- Beveiligingstype: IP56
- Maximaal maaivlak (standalone maairobot): 5000 m²
- Maximaal maaivlak (team bestaande uit 2 maairobots): 5500 m²
- Maximaal maaivlak (team bestaande uit 3 maairobots): 8000 m²
- Actieve tijd 1000 m² (standalone maairobot per week)⁵ 20 h
- Maximale lengte van de begrenzingsdraad bij maaivlakken ≤ 5000 m²: 850 m
- Maximale lengte van de begrenzingsdraad bij maaivlakken ≥ 5000 m²: 460 m
- Maximale helling: 45%

Bluetooth®

- Gegevensverbinding: Bluetooth® 5.1. Het mobiele eindapparaat moet geschikt zijn voor Bluetooth® Low Energy 5.0 en Generic Access Profile (GAP) ondersteunen.
- Frequentieband: ISM-band 2,4 GHz
- Uitgezonden maximaal zendvermogen: 1 mW
- Signaalbereik: ca. 10 m. De signaalsterkte is afhankelijk van de omgevingsvoorwaarden en het mobiele eindapparaat. Het bereik kan sterk variëren, afhankelijk van externe omstandigheden, inclusief het gebruikte ontvangstapparaat. Binnen gesloten ruimten en door metalen barrières (bijvoorbeeld muren, kasten, koffers) kan het bereik aanzienlijk kleiner zijn.
- Eisen aan het besturingssysteem van het mobiele eindapparaat: zie info.myi-mow.stihl.com

Draadloos netwerk (wifi)

- Netwerkstandaard: IEEE 802.11b/g/n

- Frequentieband: 2,4 GHz
- Uitgezonden maximaal zendvermogen: 100 mW

Mobiele verbinding

- Formaat van de SIM-kaart: eSIM
- Frequentiebanden
 - 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
- Uitgezonden maximaal zendvermogen: 2 W
- Gemiddelde hoeveelheid gegenereerde gegevens per maand: zie FAQ onder support.stihl.com

Netwerkgegevensblad

Communicatie met STIHL IoT-platform

- Interface: draadloos netwerk (wifi), mobiele verbinding
 - Protocol en poort: MQTT via TCP (8883)
- Netwerkconfiguratie
- Interface: draadloos netwerk (wifi), mobiele verbinding
 - Protocol en poort: DHCP/DHCPv6 via UDP (68/546)

Communicatie met app "MY iMOW®"

- Interface: Bluetooth® Low Energy
 - Protocol en poort: propriëitair via GATT
- Tijdsynchronisatie
- Interface: draadloos netwerk (wifi), mobiele verbinding
 - Protocol en poort: NTP via TCP/UDP (123)
- Opheffen van domeinnamen en adressen
- Interface: draadloos netwerk (wifi), mobiele verbinding
 - Protocol en poort: DNS via TCP/UDP (53)
- OTA-update, controle online status van de maairobot, communicatie met STIHL IoT-platform
- Interface: draadloos netwerk (wifi), mobiele verbinding
 - Protocol en poort: HTTP/HTTPS via TCP (80/443)

Sensorgegevens

Ontvanger positiegegevens/GNSS-sensor

- Gegevens locatie (lengte, breedte, hoogte)

17.2 Messen/klingen

- Aantal messen/klingen: 3

⁵Onder ideale omstandigheden (weinig obstakels, eenvoudige geometrie en geringe hellingen in de tuin, gemiddelde groei van het gazon)

17.3 Accu STIHL AAI

De accu is in de maairobot ingebouwd en mag alleen door een STIHL dealer worden uitgebouwd.

- Accutechnologie: lithium-ion
- Spanning: 36 V
- Capaciteit in Ah: zie typeplaatje
- Energie-inhoud in Wh: zie typeplaatje
- Gewicht in kg: zie typeplaatje

17.4 Dockingstation en adapter

Dockingstation

- Beschermingsklasse: III
- Beveiligingstype: IPX5
- Gewicht: 4,0 kg
- Begrenzingsdraad en leidraad
 - Spanning: 42 V DC
 - Frequentiebereik: 1,4 kHz tot 20 kHz

Adapter

- Marktspecifieke uitvoeringen:
 - DM210E-420A
 - DM210E-420AS
 - DM210K-420A
 - DM210S-420A
- Gewicht: 2,0 kg
- Nominale spanning: zie typeplaatje
- Frequentie: zie typeplaatje
- Nominale vermogen: zie typeplaatje
- Laadstroom: zie typeplaatje
- Beveiligingsklasse: II
- Beveiligingstype: IP 67

17.5 Verlengkabels

Als gebruik wordt gemaakt van een verlengkabel, moeten de aders, afhankelijk van de spanning en de lengte van de verlengkabel minimaal de volgende doorsnede hebben:

Als de nominale spanning op het typeplaatje 220 V tot 240 V bedraagt:

- Kabellengte tot 20 m: AWG 15/1,5 mm²
- Kabellengte 20 m tot 50 m: AWG 13/2,5 mm²

Als de nominale spanning op het typeplaatje 100 V tot 127 V bedraagt:

- Kabellengte tot 10 m: AWG 14/2,0 mm²
- Kabellengte 10 m tot 30 m: AWG 12/3,5 mm²

17.6 Temperatuurgrenzen



WAARSCHUWING

- De accu in de maairobot is niet beschermd tegen alle invloeden van buitenaf. Als de accu blootstaat aan bepaalde invloeden van buitenaf kan de accu in brand vliegen of exploderen. Personen kunnen ernstig letsel oplopen en er kan materiële schade ontstaan.
 - ▶ Laad de accu niet bij temperaturen lager dan 5 °C of hoger dan 40 °C.
 - ▶ Gebruik de maairobot niet bij temperaturen lager dan + 5 °C of hoger dan + 40 °C.
 - ▶ Gebruik het dockingstation en de adapter niet bij temperaturen lager dan + 5 °C of hoger dan + 40 °C.
 - ▶ Bewaar de maairobot niet bij temperaturen lager dan 0 °C of boven + 40 °C.
 - ▶ Dockingstation en adapter niet opbergen bij temperaturen lager dan - 20 °C of hoger dan + 60 °C.

17.7 Aanbevolen temperatuurbereiken

Voor een optimale prestatie van de accu die in de maairobot is ingebouwd, van het dockingstation en van de adapter moeten de volgende temperatuurbereiken in acht worden genomen:

- Laden: + 5 °C tot + 40 °C
- Gebruik: + 5 °C tot + 40 °C
- Maairobot bewaren: + 0 °C tot + 40 °C
- Dockingstation en adapter bewaren: - 20 °C tot + 60 °C

Als de accu buiten de aanbevolen temperatuurbereiken wordt opgeladen, gebruikt of opgeborgen, kan de prestatie verminderd zijn.

17.8 Geluidswaarden

De K-waarde voor het geluidsvermogeniveau bedraagt 2 dB(A).

- Geluidsniveau gemeten volgens 2000/14/EG: 59 dB(A).
- Geluidsniveau gegarandeerd volgens 2000/14/EG: 61 dB(A).

17.9 REACH

REACH staat voor een EG voorschrift voor de registratie, classificatie en vrijgave van chemicaliën.

Informatie met betrekking tot het voldoen aan het REACH-voorschrift is onder www.stihl.com/reach weergegeven.

18 Onderdelen en toebehoren

18.1 Onderdelen en toebehoren

STIHL Deze symbolen kenmerken de originele STIHL onderdelen en het originele STIHL toebehoren.

STIHL adviseert alleen originele STIHL onderdelen en origineel STIHL toebehoren te gebruiken.

Reserveonderdelen en toebehoren van andere fabrikanten kunnen door STIHL wat betreft betrouwbaarheid, veiligheid en geschiktheid ondanks continue marktobservatie niet worden beoordeeld en STIHL kan ook niet borg staan voor het gebruik ervan.

Originele STIHL onderdelen en origineel STIHL toebehoren zijn leverbaar via de STIHL dealer.

19 Buitenbedrijfstelling en afvoer

19.1 Maairobot buiten gebruik nemen

De maairobot is met het persoonlijke STIHL account, met mobiele eindapparaten en particuliere draadloze netwerken (wifi) verbonden. Om veiligheidsredenen moeten alle verbindingen worden verbroken en alle persoonlijke gegevens worden gewist, voordat de maairobot wordt afgevoerd, verkocht of verhuurd.

- ▶ De maairobot via de app "MY iMOW®" naar de fabrieksinstellingen resetten.
Daarbij worden wachtwoorden en verbonden apparaten gewist.
- ▶ De maairobot via de app "MY iMOW®" uit het gebruikersaccount verwijderen.

19.2 Maairobot afvoeren

Informatie over de afvoer is verkrijgbaar bij de gemeente of bij een STIHL dealer.

Een onjuiste afvoer kan schadelijk zijn voor de gezondheid en voor het milieu.

De maairobot is voorzien van een ingebouwde accu, die apart moet worden afgevoerd.

- ▶ Laat de maairobot door een STIHL dealer afvoeren.
De STIHL dealer voert de ingebouwde accu gescheiden van de maairobot af.
- ▶ De STIHL producten inclusief de verpakking volgens de plaatselijke voorschriften bij een geschikt verzamelpunt voor recycling inleveren.
- ▶ Niet bij het huisvuil afvoeren.

20 EU-conformiteitsverklaring

20.1 Maairobot STIHL iMOW® 7.0 PRO

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

Duitsland

verklaart op eigen verantwoording dat

- constructie: maairobot
- merk: STIHL
- Type: iMOW® 7.0 PRO
- serie-identificatie: IA01

en

- constructie: dockingstation
- merk: STIHL
- type: dockingstation
- serie-identificatie: IA01

voldoet aan de betreffende bepalingen van de richtlijnen 2006/42/EC, 2011/65/EU, 2006/66/EC, 2014/53/EU en in overeenstemming met de ten tijde van de productiedatum geldende versies van de volgende normen is ontwikkeld en geproduceerd: 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).

Betrokken aangemelde instantie: VDE Prüf- u. Zertifizierungsinstitut GmbH, nr. 0366, heeft de conformiteit overeenkomstig bijlage III module B van richtlijn 2014/53/EU gecontroleerd en het volgende certificaat van het EU-typeonderzoek opgesteld: 40055521.

De technische documentatie wordt bij de productgoedkeuring van ANDREAS STIHL AG & Co. KG bewaard.

Het productiejaar, het productieland en het machinenummer staan vermeld op de maairobot.

Waiblingen, 16-2-2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

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

21 UKCA-conformiteitsverklaring

21.1 Maairobot STIHL iMOW® 7.0 PRO



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

Duitsland

verklaart op eigen verantwoording dat

- constructie: maairobot
- merk: STIHL
- Type: iMOW® 7.0 PRO
- serie-identificatie: IA01

en

- constructie: dockingstation
- merk: STIHL
- type: dockingstation
- serie-identificatie: IA01

voldoet aan de betreffende bepalingen uit de UK-verordeningen 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 en in overeenstemming met de ten tijde van de productiedatum geldende versies van de volgende normen is ontwikkeld en geproduceerd: 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).

De periode voor veiligheidsupdates bedraagt 24 maanden.

De technische documentatie wordt bij
 ANDREAS STIHL AG & Co. KG bewaard.

Het productiejaar, het productieland en het
 machinenummer staan vermeld op de maairobot.

Waiblingen, 29-4-2024

ANDREAS STIHL AG & Co. KG

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

22 Adressen

www.stihl.com

23 Open Source-software

23.1 Open Source-software

Dit product bevat auteursrechtelijk beveiligde Open Source-software die door de respectievelijke auteurs onder bepaalde licentievoorzwaarden, zoals "GNU General Public License" (GPL), "GNU Lesser General Public License" (LGPL), "Apache License" of vergelijkbare licenties is gepubliceerd. Indien deze handleiding aanwijzingen met betrekking tot het auteursrecht, gebruiksvoorwaarden of licentiebepalingen bevat die in strijd zijn met een toepasbare Open Source-licentie, zijn deze niet van toepassing. Het gebruik en de verspreiding van de inbegrepen Open Source-software is uitsluitend onderhevig aan de betreffende Open Source-licentie. Voor zover de van toepassing zijnde licentie u het recht tot de broncode van deze software en/of andere aanvullende gegevens verleent, kunt u deze gedurende een periode van drie jaar na onze laatste levering van het product en, voor zover de licentievoorzwaarden dit vereisen, gedurende de tijd waarbinnen wij klantenservice voor het product aanbieden, van ons ontvangen. Om de volledige corresponderende broncode van ons te verkrijgen, kunt u uw aanvraag onder vermelding van de productnaam, het serienummer en de versie van de betreffende software naar het volgende adres verzenden: ANDREAS STIHL AG & Co. KG, Open Source-team/officer, postbus 17 71, 71307 Waiblingen, Germany. Wij

behouden ons het recht voor u de kosten van de gegevensdrager en de verzendkosten in rekening te brengen. Meer informatie vindt u op de volgende website: opensource.stihl.com

www.stihl.com



0458-036-9601-A



0458-036-9601-A