



Husqvarna®



**HUSQVARNA AUTOMOWER®**  
**310/315**  
**ISTRUZIONI PER L'USO**



<b>1 Introduzione e sicurezza</b>	<b>3</b>	<b>9 Anomalie di funzionamento</b>	<b>73</b>
1.1 Introduzione	3	9.1 Messaggi di guasto	73
1.2 Simboli riportati sul prodotto	4	9.2 Info messaggi	76
1.3 Simboli nel manuale operatore	5	9.3 Spia della stazione di ricarica	77
1.4 Istruzioni di sicurezza	6	9.4 Sintomi	78
<b>2 Presentazione</b>	<b>9</b>	9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo perimetrale	79
2.1 Identificazione delle parti	10	<b>10 Dati tecnici</b>	<b>83</b>
2.2 Contenuto della confezione	11	<b>11 Termini di garanzia</b>	<b>85</b>
2.3 Funzione	11	<b>12 Informazioni di carattere ambientale</b>	<b>86</b>
<b>3 Installazione</b>	<b>15</b>	<b>13 Dichiarazione di conformità CE</b>	<b>88</b>
3.1 Preparativi	15		
3.2 Installazione della stazione di ricarica	16		
3.3 Caricamento della batteria	20		
3.4 Installazione del cavo perimetrale	21		
3.5 Collegamento del cavo perimetrale	27		
3.6 Installazione del cavo guida.	28		
3.7 Controllo dell'installazione	31		
3.8 Primo avviamento e calibratura	32		
3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica	32		
<b>4 Uso</b>	<b>33</b>		
4.1 Caricamento di una batteria scarica	33		
4.2 Utilizzo del timer	34		
4.3 Standby	34		
4.4 Avviamento	35		
4.5 Arresto	35		
4.6 Spegnimento	36		
4.7 Regolazione dell'altezza di taglio	36		
<b>5 Pannello di comando</b>	<b>37</b>		
5.1 Selezione operativa START	38		
5.2 Selezione della modalità operativa PARK	39		
5.3 Interruttore principale	40		
<b>6 Funzioni dei menu</b>	<b>41</b>		
6.1 Menu principale	41		
6.2 Struttura dei menu	42		
6.3 Timer	43		
6.4 Sicurezza	45		
6.5 Messaggi	47		
6.6 Timer stagionale	48		
6.7 Installazione	49		
6.8 ECO	58		
6.9 Impostazioni	59		
6.10 Accessori	62		
<b>7 Esempi di giardino</b>	<b>63</b>		
<b>8 Manutenzione</b>	<b>68</b>		
8.1 Rimessaggio invernale	68		
8.2 Manutenzione invernale	69		
8.3 Dopo il rimessaggio invernale	70		
8.4 Pulizia	70		
8.5 Trasporto e spostamenti	71		
8.6 In caso di temporale	71		
8.7 Lame	72		
8.8 Batteria	72		

---

# MEMO

---

N.ro seriale: \_\_\_\_\_

Codice PIN: \_\_\_\_\_

Rivenditore: \_\_\_\_\_

Numero di telefono  
del rivenditore: \_\_\_\_\_

Se il rasaerba robotizzato è stato rubato, è importante informare Husqvarna Group AB. Contattare il rivenditore locale e fornire il numero di serie del prodotto in modo che possa essere registrato come rubato in un database internazionale. Si tratta di una fase importante della procedura di protezione dai furti dei rasaerba robotizzati che scoraggia la compravendita di rasaerba robotizzati rubati.

Il numero di serie del prodotto è composto da nove cifre ed è riportato sulla targhetta identificativa del prodotto (all'interno del coperchio del display) e sull'imballaggio del prodotto.

[www.automower.com](http://www.automower.com)

## 1 Introduzione e sicurezza

### 1.1 Introduzione

Complimenti per aver scelto un eccezionale prodotto di qualità. Per ottenere le migliori prestazioni dal vostro rasaerba robotizzato Husqvarna, è necessario conoscerne il funzionamento. Il presente manuale operatore contiene informazioni importanti sul rasaerba robotizzato, sulla sua installazione e sul suo utilizzo.

Oltre al presente manuale operatore, è possibile ottenere maggiori informazioni sul sito Web dell'Automower®, [www.automower.se](http://www.automower.se), dove è possibile trovare suggerimenti e consigli per il suo utilizzo.

Husqvarna AB applica una politica di sviluppo continuo dei propri prodotti e si riserva quindi il diritto di apportare, senza alcun preavviso, modifiche riguardanti il design, aspetto esteriore e le funzioni.

Per semplificarne la comprensione, il manuale operatore utilizza il seguente sistema:

- Il testo scritto in *corsivo* indica messaggi riportati sul display del rasaerba robotizzato o rimandi a un'altra sezione del manuale operatore.
- Le parole scritte in **grassetto** si riferiscono ai pulsanti presenti sulla tastiera del rasaerba robotizzato.
- Le parole scritte in *MAIUSCOLO* e in *corsivo* fanno riferimento alle posizioni dell'interruttore principale e alle diverse modalità di funzionamento disponibili sul rasaerba robotizzato.

[www.automower.com](http://www.automower.com)



1001-003

#### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di aver compreso le relative istruzioni.**



#### AVVERTENZA

**Il rasaerba robotizzato può essere pericoloso se utilizzato in modo inappropriato.**



#### AVVERTENZA

**Non utilizzare mai il rasaerba robotizzato quando persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nelle immediate vicinanze.**

# INTRODUZIONE E SICUREZZA

## 1.2 Simboli riportati sul prodotto

Questi simboli sono reperibili sul rasaerba robotizzato. Osservarli attentamente.

- Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di aver compreso le relative istruzioni. Attenersi scrupolosamente alle avvertenze e alle istruzioni di sicurezza contenute nel presente manuale operatore per garantire la sicurezza e l'efficienza del rasaerba robotizzato.



1001-002, 1001-003

- Il rasaerba robotizzato si avvia solo quando l'interruttore principale è in posizione 1 ed è stato immesso il codice PIN corretto. Portare l'interruttore principale in posizione 0 prima di eseguire le ispezioni e/o la manutenzione.



3012-663, 3012-1085

- Non avvicinarsi troppo al rasaerba robotizzato quando è in funzione. Tenere le mani e i piedi lontani dalle lame rotanti. Se in funzione, non avvicinare mai le mani o i piedi al corpo del rasaerba robotizzato o al di sotto di esso.



3018-066

- Non sedersi sul rasaerba robotizzato.



3012-665

- Il presente prodotto è conforme alle vigenti direttive CE.



6001-024

- Emissioni di rumore nell'ambiente circostante. Le emissioni del prodotto sono riportate nel capitolo 10, *Dati tecnici* e sulla targhetta dati di funzionamento.



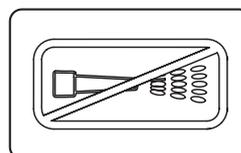
3012-1059

- Non è possibile smaltire questo prodotto alla fine della sua vita utile come normale rifiuto domestico. Accertarsi che il prodotto sia riciclato nel rispetto dei requisiti di legge locali.



3012-689

- Per la pulizia del rasaerba robotizzato, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione, né acqua corrente.



3018-062

# INTRODUZIONE E SICUREZZA

- Il telaio contiene componenti sensibili alle scariche elettrostatiche (ESD). Inoltre, è un componente importante della struttura del rasaerba robotizzato e deve essere risigillato in modo professionale in caso di utilizzo del prodotto all'esterno. Per questo motivo il telaio può essere aperto solo da tecnici di assistenza autorizzati. Una guarnizione rotta può invalidare totalmente o in parte la garanzia.
- Il cavo a bassa tensione non deve essere accorciato o allungato o giuntato.
- Non utilizzare un trimmer vicino al cavo a bassa tensione. Prestare la massima attenzione durante il taglio di bordi dove sono posizionati cavi.

## 1.3 Simboli nel manuale operatore

Questi simboli sono presenti nel manuale operatore. Osservarli attentamente.

- Portare l'interruttore principale in posizione 0 prima di eseguire le ispezioni e/o la manutenzione.

- Intervenendo sul telaio del rasaerba robotizzato, usare sempre guanti protettivi.

- Per la pulizia del rasaerba robotizzato, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione, né acqua corrente.

- Un riquadro di avvertenza indica il rischio di lesioni personali, soprattutto in caso di mancato rispetto delle istruzioni.

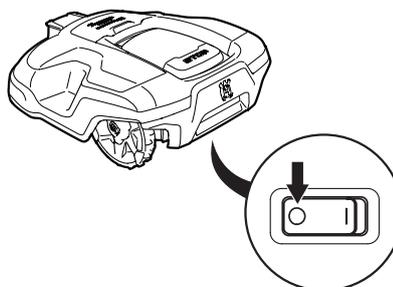
- Un riquadro informativo avverte sui danni materiali, soprattutto in caso di mancato rispetto delle istruzioni. Questo riquadro indica anche che sussiste il rischio di uso improprio.



3012-1097



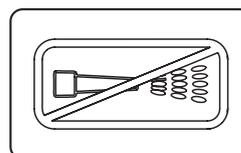
3012-1351



3012-1301



3012-272



3018-062



**AVVERTENZA**

**Testo**

**INFORMAZIONI IMPORTANTI**

**Testo**

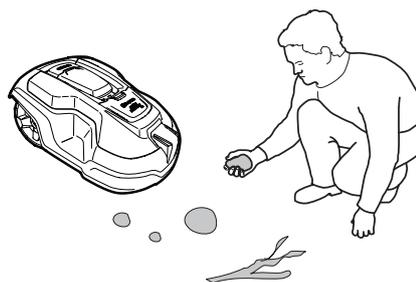
## 1.4 Istruzioni di sicurezza

### Uso

- Questo rasaerba robotizzato è stato progettato per falciare l'erba su superfici aperte e su zone piane. Può essere utilizzato solo con le apparecchiature raccomandate dal produttore. Qualsiasi altro tipo di utilizzo è da considerarsi improprio. Attenersi scrupolosamente alle istruzioni del produttore relative a funzionamento, manutenzione e riparazioni.
- Non utilizzare mai il rasaerba robotizzato quando persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nella zona di utilizzo. In caso contrario, si consiglia di programmare il rasaerba per l'uso durante le ore in cui in tale zona non vi siano persone, ad esempio di notte. Vedere 6.3 *Timer* a pagina 43.
- Il rasaerba robotizzato può essere utilizzato, sottoposto a manutenzione e riparato solo da persone che abbiano totale dimestichezza con le sue specifiche caratteristiche e norme di sicurezza. Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di aver compreso le relative istruzioni.
- Non è consentito modificare il design originale del rasaerba robotizzato. Tutte le modifiche sono a rischio e pericolo dell'utente.
- Controllare che non siano presenti pietre, rami, attrezzi, giocattoli o altri oggetti sul prato che possano danneggiare le lame. Eventuali oggetti sul prato possono anche causare il blocco del rasaerba robotizzato e potrebbe essere necessario un intervento per rimuovere l'oggetto affinché il rasaerba ritorni a funzionare.
- Avviare il rasaerba robotizzato secondo le istruzioni. Quando l'interruttore principale è in posizione 1, accertarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non mettere mai mani o piedi sotto il rasaerba robotizzato.
- Non sollevare mai il rasaerba robotizzato, né trasportarlo, quando l'interruttore principale è in posizione 1.
- Non consentire l'utilizzo del rasaerba robotizzato a persone che non ne conoscono il funzionamento e il comportamento.
- Non consentire mai che il rasaerba robotizzato possa collidere con persone o animali. Se una persona o un altro essere vivente si trova sul percorso del rasaerba, fermarlo immediatamente. Vedere 4.5 *Arresto a pagina 35*.
- Non collocare alcun oggetto sul rasaerba robotizzato o sulla relativa stazione di ricarica.
- In caso di guasto del disco lame o del corpo falciatore, non consentire l'utilizzo del rasaerba robotizzato. Non deve inoltre essere usato con lame, viti, dadi o cavi difettosi.
- Non utilizzare il rasaerba robotizzato se l'interruttore principale non funziona.



1001-003



3012-1302



3012-663

# INTRODUZIONE E SICUREZZA

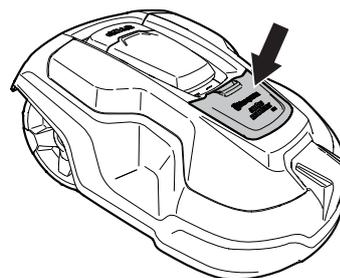
- Quando non lo si utilizza, spegnere sempre il rasaerba robotizzato con l'interruttore principale. Il rasaerba robotizzato si avvia solo quando l'interruttore principale è in posizione 1 ed è stato immesso il codice PIN corretto.
- Il rasaerba robotizzato non deve mai essere utilizzato quando è in funzione un irrigatore. Utilizzare la funzione timer (vedere 6.3 *Timer* a pagina 43), in modo che il rasaerba e l'irrigatore non funzionino mai contemporaneamente.
- Husqvarna AB non garantisce la completa compatibilità fra il rasaerba robotizzato e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.
- L'allarme incorporato è molto alto. Prestare attenzione, soprattutto se il rasaerba robotizzato è utilizzato in ambienti chiusi.

## Movimento

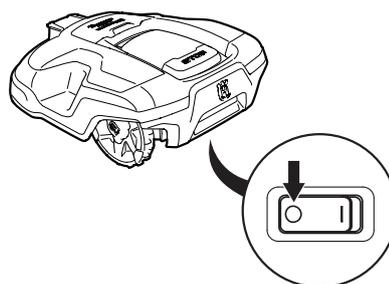
Per il trasporto del rasaerba robotizzato su lunghe distanze, utilizzare l'imballaggio originale.

Per spostarlo in modo sicuro da o all'interno dell'area di lavoro, procedere come segue.

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il rasaerba robotizzato. Se la protezione è impostata sul livello medio o alto, (vedere 6.5 *Messaggi a pagina 475*) è necessario immettere il codice PIN. Il codice PIN è composto da quattro cifre e viene scelto al momento del primo avviamento del rasaerba robotizzato, vedere 3.8 *Primo avviamento e calibratura a pagina 32*.
2. Posizionare l'interruttore principale su 0.
3. Trasportare il rasaerba robotizzato tramite la maniglia presente sul lato posteriore del prodotto. Trasportare il rasaerba robotizzato con il disco lame posizionato lontano dal corpo.



3012-1381



3012-1301

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Non sollevare il rasaerba robotizzato quando è parcheggiato nella stazione di ricarica. Ciò potrebbe provocare danni alla stazione di ricarica e/o al rasaerba robotizzato. Premere STOP ed estrarre il rasaerba robotizzato dalla stazione di ricarica prima di sollevarlo.**



3012-1307

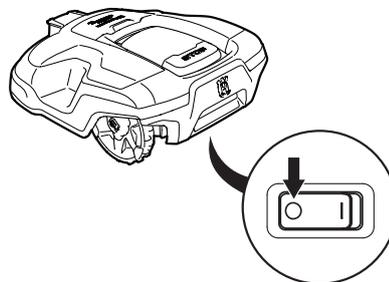
## Manutenzione



### AVVERTENZA

Quando il rasaerba robotizzato è capovolto, l'interruttore principale deve essere sempre in posizione 0.

L'interruttore principale deve essere impostato su 0 durante tutti i lavori eseguiti sul telaio del rasaerba, come la pulizia o la sostituzione delle lame.



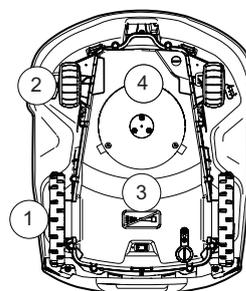
3012-1301

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

Per la pulizia del rasaerba robotizzato, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione, né acqua corrente. Non utilizzare mai solventi per la pulizia.

Controllare ogni settimana il rasaerba robotizzato e sostituire parti danneggiate o usurate. Quanto segue deve essere controllato nelle ispezioni settimanali.

- Pulire la stazione di ricarica regolarmente da erba, foglie, ramoscelli e altri oggetti che potrebbero ostacolarne l'aggancio con il rasaerba robotizzato.
- Posizionare l'interruttore principale su 0 e indossare un paio di guanti protettivi. Capovolgere il rasaerba robotizzato. Effettuare le seguenti operazioni:
  1. Pulire le ruote motrici. L'erba nelle ruote motrici può influire sul modo in cui il rasaerba lavora sui pendii.
  2. Pulire le ruote anteriori. L'erba sulle ruote anteriori e sugli assi delle ruote anteriori può influire sulle prestazioni.
  3. Pulire la scocca, il telaio e il sistema di taglio. Erba, foglie e altri oggetti che appesantiscono il prodotto influiscono sulle prestazioni.
  4. Verificare che tutte le lame di taglio siano intatte. Controllare anche che le lame di taglio ruotino liberamente. Anche se le lame di taglio sono intatte, devono essere sostituite regolarmente per ottenere risultati ottimali e un basso consumo energetico. Sostituire tutte le lame e le viti allo stesso tempo, se necessario, in modo da mantenere bilanciate le parti rotanti. Vedere 8.7 *Lame a pagina 72.*



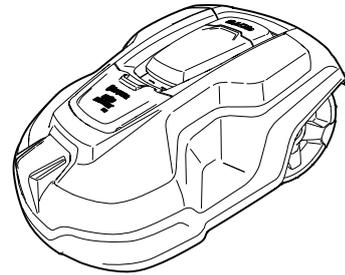
3012-1304

## 2 Presentazione

Questo capitolo contiene informazioni importanti di cui essere a conoscenza quando si progetta l'installazione.

L'installazione di un rasaerba robotizzato Husqvarna coinvolge quattro componenti principali.

- Un rasaerba robotizzato che falcia l'erba sostanzialmente seguendo uno schema casuale. Il rasaerba robotizzato è alimentato da una batteria che non necessita di manutenzione.

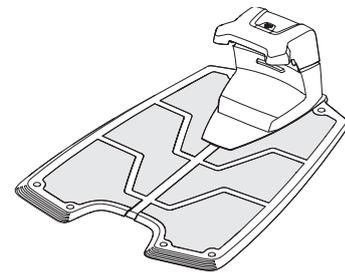


3012-1305

- Una stazione di ricarica, dove il rasaerba robotizzato ritorna automaticamente quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso.

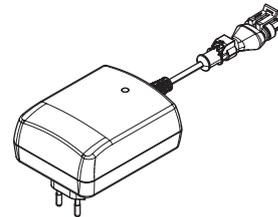
La stazione di ricarica svolge tre funzioni.

- Inviare segnali di controllo lungo il cavo perimetrale.
  - Inviare segnali di controllo lungo il cavo guida.
  - Caricare la batteria del rasaerba robotizzato.
- 
- Un trasformatore, collegato tra la stazione di ricarica e una presa di rete da 100 V-240 V. Il trasformatore è collegato alla presa di rete e alla stazione di ricarica con un cavo a bassa tensione da 10 m. Il cavo a bassa tensione non deve essere accorciato o allungato.



3012-1041

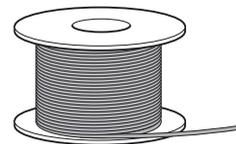
È disponibile come accessorio opzionale un cavo a bassa tensione più lungo. Contattare il rivenditore per maggiori informazioni.



3012-1352

L'aspetto del trasformatore potrebbe cambiare a seconda del mercato.

- Un cavo, posizionato ad anello intorno all'area di lavoro per il rasaerba robotizzato. Il cavo è collocato intorno ai margini del prato e ad oggetti e piante che il rasaerba robotizzato non deve raggiungere. Il cavo è utilizzato anche come cavo guida.



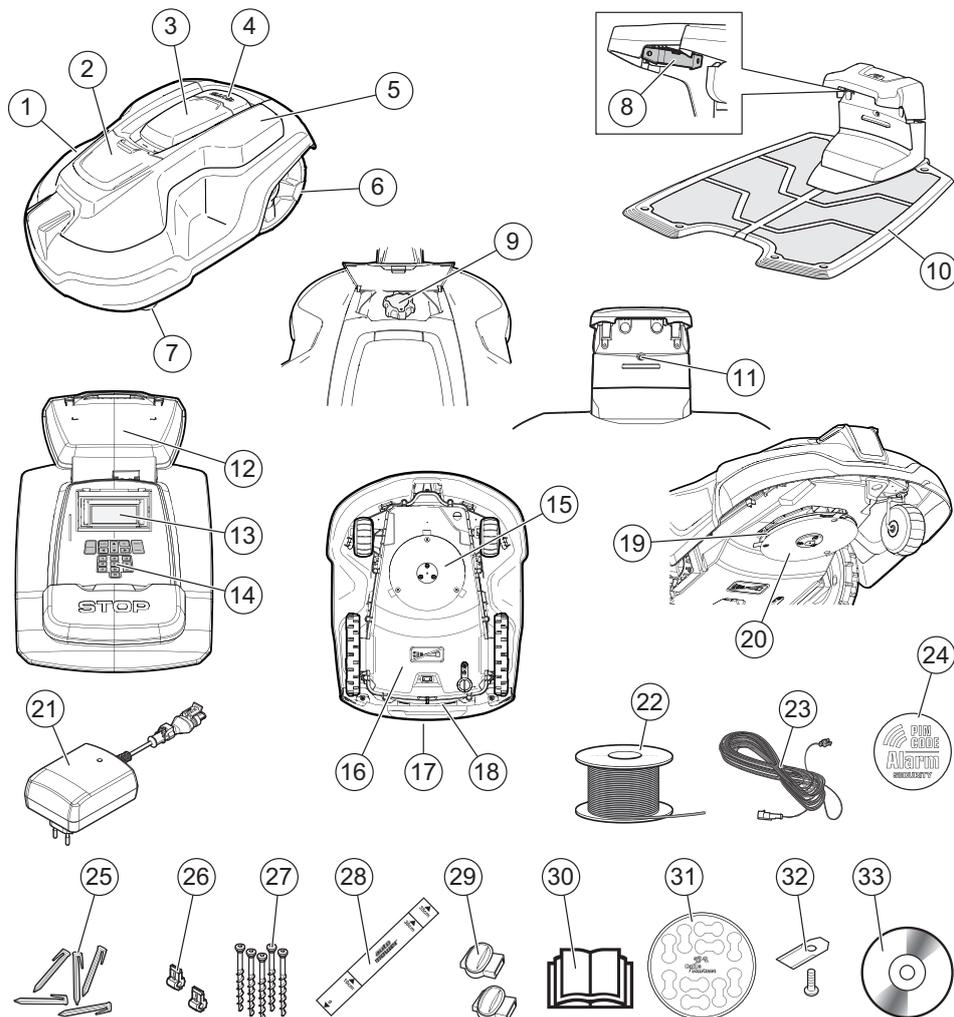
3012-221

Il cavo fornito per l'installazione è lungo 200 m (150 m per Automower® 310). Nel caso in cui non sia sufficiente, è possibile acquistare dell'altro cavo e collegarlo al cavo esistente mediante un giunto.

La lunghezza massima ammessa per il cavo perimetrale è 800 m.

# PRESENTAZIONE

## 2.1 Identificazione delle parti



I numeri in figura rappresentano:

- |  |   |
|--|---|
| 1. Scocca  | 18. Interruttore principale   |
| 2. Portello per la regolazione dell'altezza di taglio  | 19. Disco lame  |
| 3. Portello per display e tastiera   | 20. Piastra di scorrimento  |
| 4. Pulsante di arresto/gancio per aprire il portello   | 21. Trasformatore (l'aspetto del trasformatore può variare a seconda del mercato)   |
| 5. Coperchio sostituibile  | 22. Matassa per cavo perimetrale e cavo guida   |
| 6. Ruote posteriori  | 23. Cavo a bassa tensione   |
| 7. Ruote anteriori   | 24. Decalcomania allarme  |
| 8. Lamelle di contatto   | 25. Picchetti   |
| 9. Regolazione dell'altezza di taglio  | 26. Connettore per cavo perimetrale   |
| 10. Stazione di ricarica   | 27. Viti per il fissaggio della stazione di ricarica  |
| 11. LED per il controllo del funzionamento della stazione di ricarica, del cavo perimetrale e del cavo guida | 28. Astina di misurazione per facilitare l'installazione del cavo perimetrale (l'astina di misurazione è separata dalla confezione) |
| 12. Targhetta dati di funzionamento  | 29. Giunti per cavo   |
| 13. Display  | 30. Manuale operatore e Guida rapida  |
| 14. Tastiera   | 31. Etichette cavi  |
| 15. Apparato di taglio   | 32. Lame extra  |
| 16. Scatola telaio con elettronica, batteria e motori  | 33. DVD-ROM con Manuale operatore esteso  |
| 17. Impugnatura  |   |

3012-1306

---

# PRESENTAZIONE

---

## 2.2 Contenuto della confezione

Il pacchetto Automower® comprenderà le seguenti parti.

	Automower® 310	Automower® 315
Rasaerba robotizzato	√	√
Stazione di ricarica	√	√
Trasformatore	√	√
Cavo perimetrale	150 m	200 m
Cavo a bassa tensione	√	√
Picchetti	200 pz	200 pz
Connettori	5 pz	5 pz
Viti della stazione di ricarica	5 pz	5 pz
Chiave a brugola	√	√
Astina di misurazione	√	√
Giunti	3 pz	3 pz
DVD-ROM	√	√
Manuale operatore e Guida rapida	√	√
Etichette cavi	√	√
Lame extra	9 pz	9 pz
Decalcomania allarme	2 pz	2 pz

## 2.3 Funzione

### Capacità

Il rasaerba robotizzato è raccomandato per prati fino a 1.500 m<sup>2</sup> (1.000 m<sup>2</sup> per Automower® 310).

Le dimensioni dell'area che il rasaerba robotizzato può gestire dipendono principalmente dalla condizione delle lame, dal tipo di erba e dal livello di crescita e umidità. Anche la forma del giardino è importante. Se il giardino è composto principalmente da aree di prato aperto, il rasaerba robotizzato ha una capacità di taglio all'ora maggiore rispetto a un giardino costituito da diversi piccoli prati, separati da alberi, aiuole di fiori e passaggi.

Un rasaerba robotizzato a piena carica è in grado di falciare per circa 60-80 minuti, a seconda dell'età della batteria e della densità dell'erba. Il rasaerba robotizzato quindi dovrà essere ricaricato per 60-70 minuti. Il tempo di ricarica può variare a seconda della temperatura ambiente o di altri fattori.

# PRESENTAZIONE

## Tecnica di taglio

Il sistema di taglio nel rasaerba robotizzato Husqvarna si basa su un principio di risparmio energetico. A differenza di molti rasaerba tradizionali, il rasaerba robotizzato taglia l'erba, invece di staccarla.

Al fine di ottenere i migliori risultati possibili, raccomandiamo di utilizzare il rasaerba robotizzato principalmente quando il giardino è asciutto. I rasaerba robotizzati di Husqvarna funzionano anche in caso di pioggia, ma l'erba bagnata aderisce più facilmente alle lame, aumentando il rischio di scivolare su pendenze ripide.

Le lame devono essere in buone condizioni per ottenere il miglior risultato di falciatura. Al fine di mantenere le lame affilate il più a lungo possibile, è importante mantenere il prato privo di rami, ghiaia e altri oggetti che potrebbero danneggiarne le lame.

Sostituire regolarmente le lame per ottenere risultati di taglio ottimali. Sostituire le lame è molto semplice. Vedere 8.7 *Lame a pagina 72*.

## Metodo di lavoro

Il rasaerba robotizzato falcia il prato automaticamente, alternando continuamente la fase di taglio a quella di ricarica.

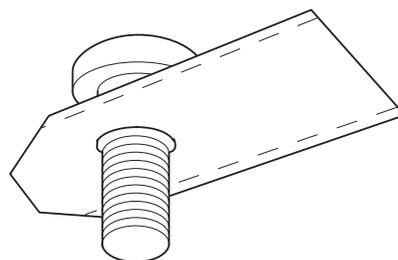
Il rasaerba robotizzato inizia a cercare la stazione di ricarica quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso. Il rasaerba robotizzato non taglia quando è alla ricerca della stazione di ricarica.

Quando il rasaerba robotizzato cerca la stazione di ricarica, può trovarla in diversi modi. Vedere *Individuazione della stazione di ricarica a pagina 13*.

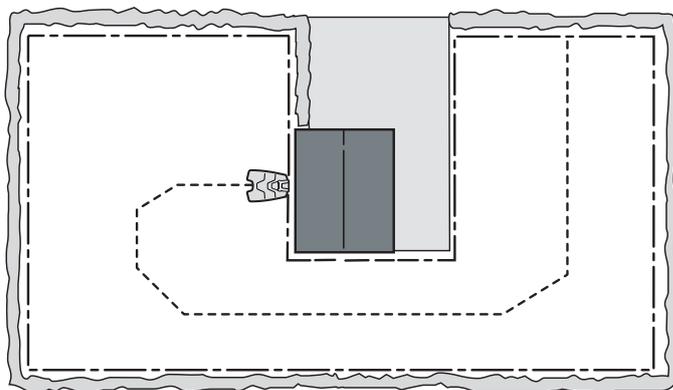
Quando la batteria è completamente carica, il rasaerba robotizzato lascia la stazione di ricarica e inizia a tagliare un'area predefinita in giardino. Potrebbe essere necessario configurare le impostazioni di uscita manuali per assicurare la falciatura uniforme del prato, vedere 6.7 *"Installazione" a pagina 49*.

Quando la scocca incontra un ostacolo, il rasaerba robotizzato fa marcia indietro e sceglie una nuova direzione.

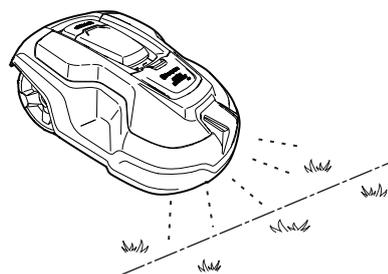
Sensori anteriori e posteriori rilevano l'avvicinamento del rasaerba robotizzato al cavo perimetrale. Il rasaerba robotizzato percorre fino a 32 cm oltre il cavo prima di tornare indietro.



3020-002



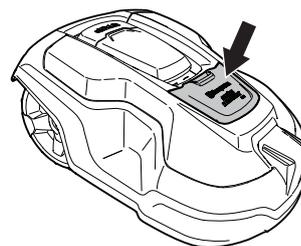
3012-1309



3012-1308

# PRESENTAZIONE

Il pulsante **STOP**, situato sulla parte superiore del rasaerba robotizzato, è utilizzato principalmente per arrestare il rasaerba robotizzato quando è in funzione. Quando si preme il pulsante **STOP** si apre un portello dietro il quale è presente un pannello di comando. Il pulsante **STOP** rimane premuto fino a quando il portello non si chiude nuovamente. Insieme al pulsante **START** funge da inibitore dell'avviamento.



3012-1381

Il pannello di comando situato nella parte superiore del rasaerba robotizzato consente di gestire tutte le impostazioni del rasaerba stesso.

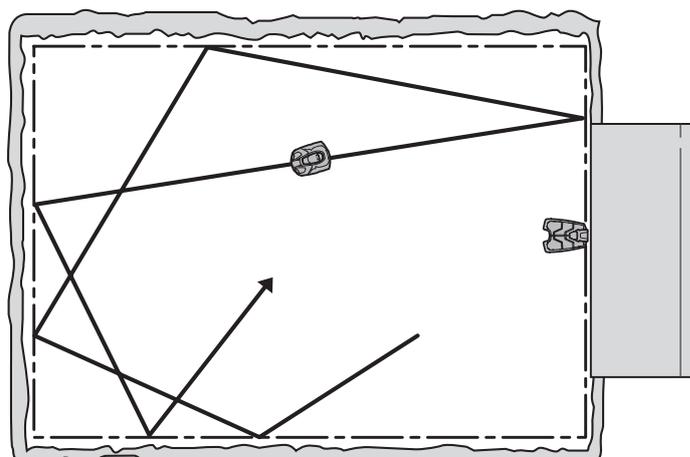
Quando l'interruttore principale viene portato in posizione 1 per la prima volta, inizia una sequenza di avvio che comprende la messa a punto iniziale. *Vedere 3.8 Primo avviamento e calibratura a pagina 32.*



3012-1094

## Movimento tipico

Il movimento tipico del rasaerba robotizzato è casuale ed è determinato dallo stesso. I percorsi effettuati non vengono mai ripetuti. Grazie a questo sistema di taglio l'erba viene tagliata in maniera molto uniforme senza lasciare segni di taglio provocati dal rasaerba robotizzato.

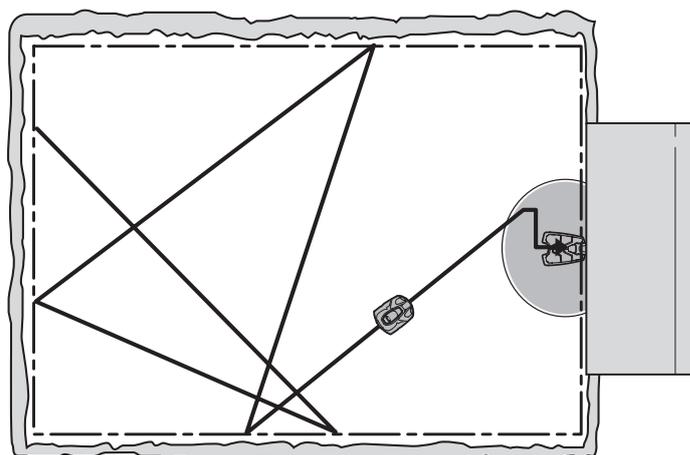


3012-562

## Individuazione della stazione di ricarica

Il rasaerba robotizzato può essere impostato per cercare la stazione di ricarica in uno o più modi, tra tre modalità diverse. Il rasaerba robotizzato combina automaticamente questi tre metodi di ricerca per individuare la stazione di ricarica il più velocemente possibile, ma anche per lasciare meno solchi possibili.

Utilizzando le opzioni di impostazione manuale, i tre metodi di ricerca possono essere combinati per ottimizzare la ricerca della stazione di ricarica secondo la forma del giardino in questione, *vedere 6.7 Installazione a pagina 49.*



3012-485

### Metodo di ricerca 1: casuale

Il rasaerba robotizzato si muove in modo casuale finché non si avvicina alla stazione di ricarica.

Il vantaggio di questo metodo di ricerca è che non esiste alcun rischio di solchi lasciati sul prato dal rasaerba robotizzato. Lo svantaggio è che i tempi di ricerca possono non essere brevissimi.

# PRESENTAZIONE

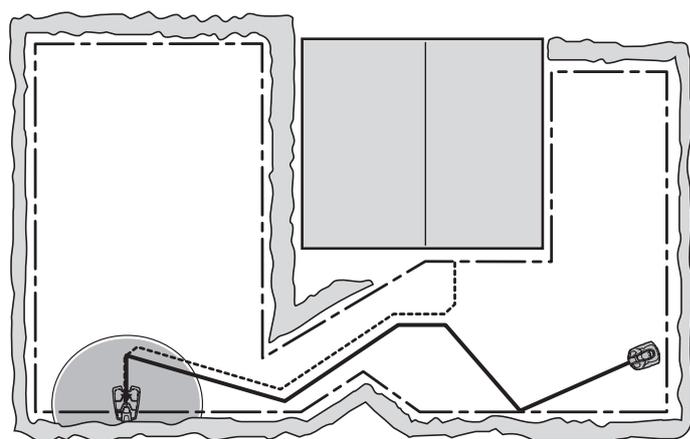
## Metodo di ricerca 2: seguire il cavo guida

Il rasaerba robotizzato si muove in modo casuale fino a quando raggiunge il cavo guida. Quindi il rasaerba robotizzato segue il cavo guida fino alla stazione di ricarica.

Il cavo guida è un cavo che viene posato dalla stazione di ricarica verso, per esempio, una parte distante dell'area di lavoro o attraverso un passaggio stretto, per poi essere collegato al cavo perimetrale. *Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.*

Questo metodo di ricerca rende più semplice al rasaerba robotizzato trovare la stazione di ricarica se questa si trova oltre diverse aree di taglio, anche ampie, passaggi stretti o pendii ripidi.

Il vantaggio di questo metodo di ricerca è un tempo di ricerca più breve.



3012-558

## Metodo di ricerca 3: seguire il cavo perimetrale

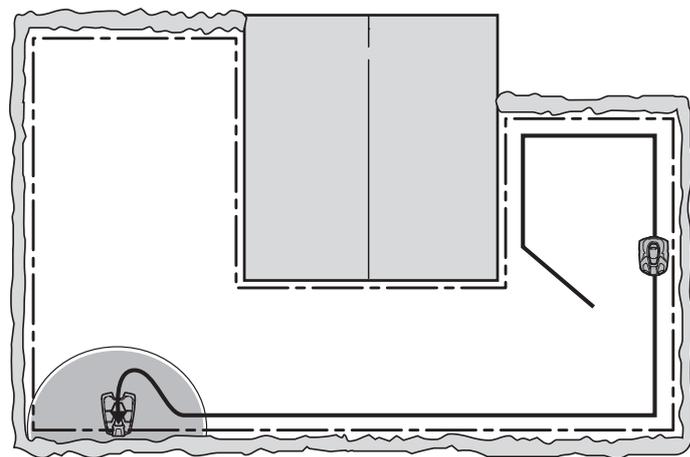
Il rasaerba robotizzato si muove in modo casuale fino a quando raggiunge il cavo perimetrale. Quindi segue il cavo perimetrale fino alla stazione di ricarica. Il rasaerba robotizzato sceglie in modo casuale se procedere in senso orario o antiorario.

Questo metodo di ricerca è adatto in un'installazione con un prato a spazio aperto, ampi passaggi (più larghi di circa 3 metri) e con nessuna o poche piccole isole.

Il vantaggio di questo metodo di ricerca è che non è necessario installare un cavo guida.

Lo svantaggio è che possono formarsi alcuni solchi sul prato lungo il cavo perimetrale. Il tempo di ricerca inoltre sarà più lungo se sono presenti passaggi stretti o molte aree di taglio nello stabilimento.

Di norma, questo metodo di ricerca viene utilizzato solo se il rasaerba robotizzato non riesce a trovare la stazione di ricarica con il metodo di ricerca 1 o 2 entro il termine previsto.



3012-486

## 3 Installazione

Questo capitolo descrive come installare il rasaerba robotizzato. Prima di iniziare l'installazione, leggere il precedente capitolo 2. *Presentazione*.

Inoltre, leggere l'intero capitolo prima di iniziare l'installazione. Anche la modalità di installazione incide sulla capacità di funzionamento del rasaerba robotizzato. È quindi importante pianificare con cura l'installazione.

La pianificazione è più semplice se si traccia un disegno schematico dell'area di lavoro, compresi tutti gli ostacoli. In questo modo è più semplice vedere le posizioni ideali per la stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida. Tracciare sul disegno schematico il percorso del cavo perimetrale e del cavo guida.

Vedere 7 *Esempi di giardino a pagina 63* per esempi di installazione.

Visitare inoltre il sito [www.automower.com](http://www.automower.com) per ulteriori descrizioni e suggerimenti relativi all'installazione.

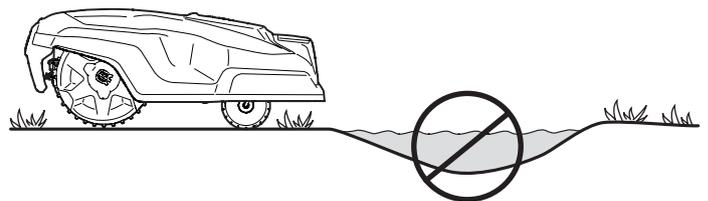
### Eeguire l'installazione come descritto nella procedura seguente

- 3.1 Preparativi
- 3.2 Installazione della stazione di ricarica
- 3.3 Caricamento della batteria
- 3.4 Installazione del cavo perimetrale
- 3.5 Collegamento del cavo perimetrale
- 3.6 Installazione del cavo guida
- 3.7 Controllo dell'installazione
- 3.8 Primo avviamento e calibratura
- 3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica

La stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida devono essere collegati per poter eseguire un avviamento completo.

### 3.1 Preparativi

1. Se l'erba nell'area di lavoro è più alta di 10 cm, tagliarla con un rasaerba standard. Quindi raccogliere l'erba. Quindi raccogliere l'erba.
2. Colmare buche e cunette per evitare che l'acqua piovana formi delle pozzanghere. Il prodotto può danneggiarsi se viene usato in pozze di acqua. Vedere 11 *Termini di garanzia a pagina 85*.
3. Leggere attentamente tutti i passaggi prima dell'installazione.



3012-1310

---

# INSTALLAZIONE

---

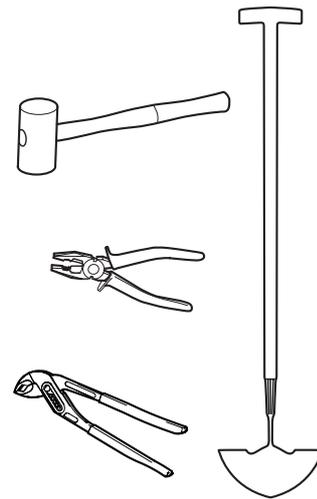
4. Verificare che siano presenti tutti i componenti per l'installazione. I numeri tra parentesi si riferiscono alla figura di riferimento del componente.

*Vedere 2.1 Identificazione delle parti a pagina 10.*

- Rasaerba robotizzato
- Stazione di ricarica (10)
- Matassa per cavo perimetrale e cavo guida (22)
- Trasformatore (21)
- Cavo a bassa tensione (23)
- Picchetti (25)
- Connettori per cavo perimetrale (26)
- Viti per la stazione di ricarica (27)
- Astina di misurazione (28)
- Giunti per cavo (29)
- Etichette cavi (31)

Durante l'installazione sarà inoltre necessario quanto segue.

- Martello/mazzuolo di plastica (per facilitare l'inserimento dei picchetti nel terreno)
- Pinze per tagliare il cavo perimetrale e serrare i connettori tra loro.
- Pinza a pappagallo (per serrare i giunti tra loro).
- Tagliabordi/vanga, se il cavo perimetrale deve essere interrato.



## 3.2 Installazione della stazione di ricarica

### Posizione migliore per la stazione di ricarica

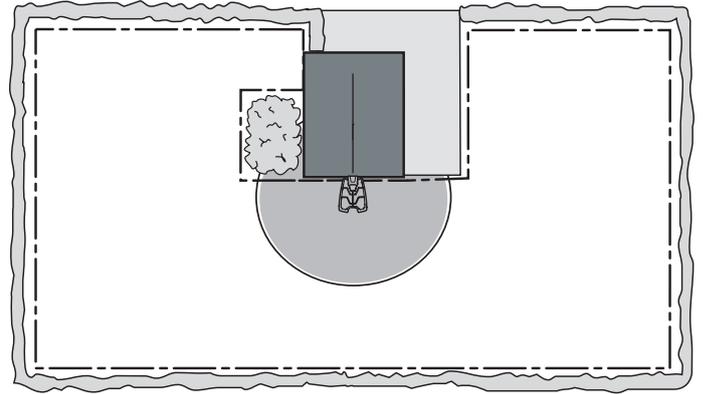
Nel decidere quale sia la posizione migliore per la stazione di ricarica, prendere in considerazione i seguenti aspetti.

- Lasciare uno spazio libero di almeno 3 metri davanti alla stazione di ricarica.
- Deve essere vicina a una presa di rete. Il cavo a bassa tensione fornito in dotazione è lungo 10 metri.
- Una superficie piana priva di oggetti contundenti su cui posizionare la stazione di ricarica.
- Protezione dagli schizzi d'acqua, per esempio dell'impianto di irrigazione.
- Protezione dalla luce diretta del sole.
- Possibile necessità di nascondere la stazione di ricarica alla vista degli estranei.

3012-1311

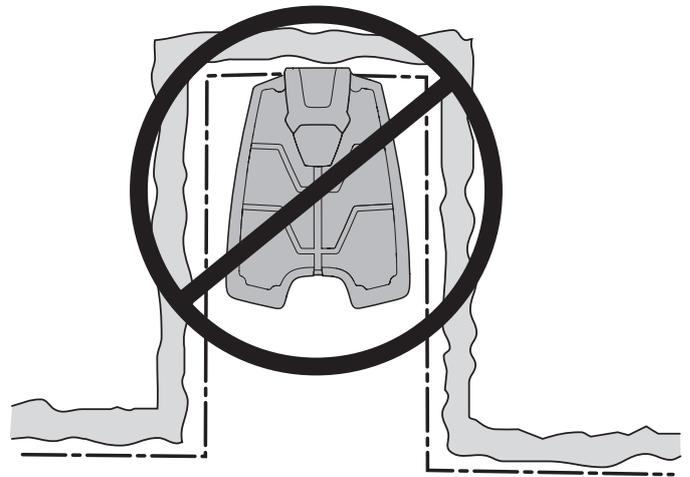
# INSTALLAZIONE

La stazione di ricarica deve essere posizionata con molto spazio libero di fronte (almeno 3 metri). Inoltre deve essere collocata in posizione centrale nell'area di lavoro, in modo da permettere al rasaerba robotizzato di raggiungere più facilmente tutte le zone dell'area di lavoro.



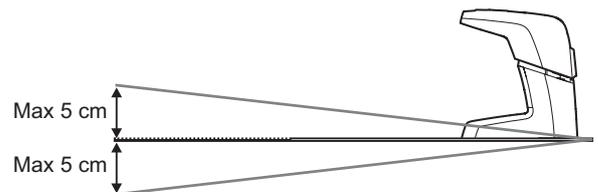
3012-559

Non posizionare la stazione di ricarica in luoghi ristretti all'interno dell'area di lavoro. Questo può rendere difficile per il rasaerba il ritrovamento della stazione di ricarica.



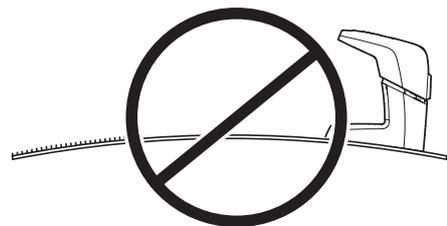
3012-555

La stazione di ricarica deve essere posizionata su una superficie relativamente piana. Il lato anteriore della stazione di ricarica deve essere al massimo 5 cm più in alto o in basso rispetto al lato posteriore.



3012-1312

La stazione di ricarica non deve essere posizionata in modo da poter piegare la sua piastra base.



3012-1053

# INSTALLAZIONE

## Collegamento del trasformatore

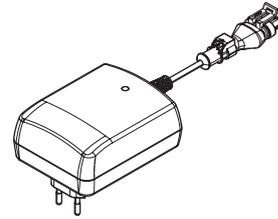
Nello scegliere la posizione del trasformatore, prendere in considerazione quanto segue:

- Vicinanza alla stazione di ricarica.
- Protezione dalla pioggia.
- Protezione dalla luce diretta del sole.

Se il trasformatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, questa deve essere adatta all'uso all'aperto.

Il cavo a bassa tensione che conduce al trasformatore è lungo 10 metri e non può essere accorciato o allungato. È disponibile come accessorio opzionale un cavo a bassa tensione più lungo. Contattare il rivenditore per maggiori informazioni.

Non è possibile collegare il trasformatore direttamente alla stazione di ricarica. Usare sempre il cavo a bassa tensione.



3012-1352

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Il cavo della bassa tensione non deve essere in alcun caso né accorciato né allungato.**

È possibile lasciare che il cavo a bassa tensione attraversi l'area di lavoro. Il cavo a bassa tensione deve essere fissato con picchetti o interrato.

Accertarsi che il cavo a bassa tensione sia posizionato lungo il terreno e fissato con picchetti. Il cavo deve trovarsi vicino al terreno, così che non possa essere tagliato prima che le radici dell'erba vi siano cresciute sopra.

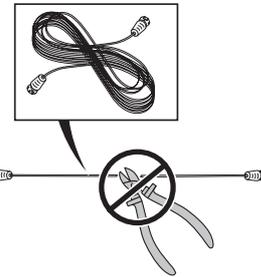
Il cavo a bassa tensione non deve essere riposto in una bobina o sotto la piastra di base della stazione di ricarica perché queste possono interferire con i segnali dalla stazione di ricarica.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

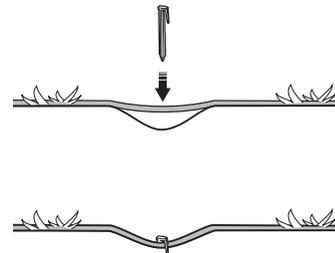
**Posizionare il cavo a bassa tensione in modo che le lame del disco non vengano mai a contatto con lo stesso.**

Il trasformatore deve essere in un luogo ben aerato e non esposto alla luce solare diretta. Il trasformatore deve essere posizionato sotto un tetto.

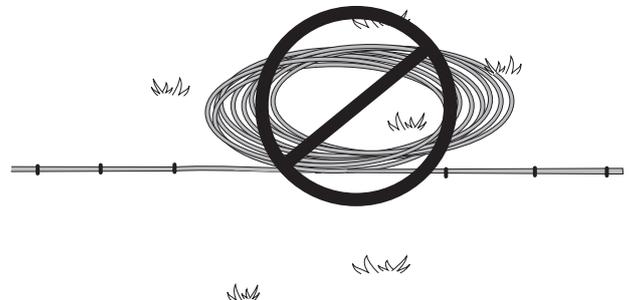
Si raccomanda di utilizzare un interruttore automatico differenziale quando si collega il trasformatore alla presa di rete.



3018-069



3018-085

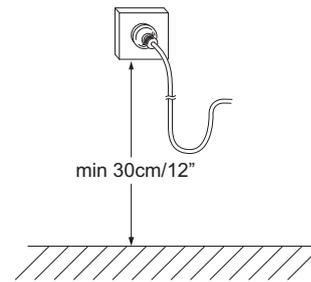


3012-281

# INSTALLAZIONE

Il trasformatore deve essere montato su una superficie verticale, come una parete o una recinzione. Avvitare il trasformatore in posizione utilizzando i due occhielli di montaggio. Le viti non sono fornite in dotazione. Scegliere viti adatte per il materiale in questione.

Non montare, per alcun motivo, il trasformatore a un'altezza in cui rischia di essere immerso in acqua (almeno 30 cm dal suolo). Non è consentito posizionare il trasformatore a terra.



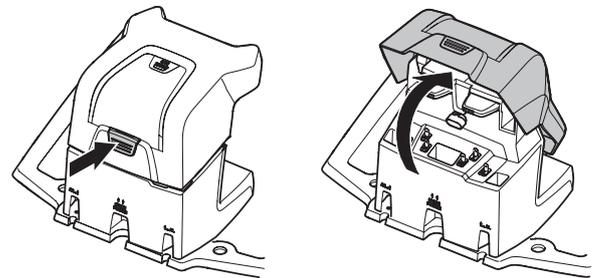
3012-1344

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

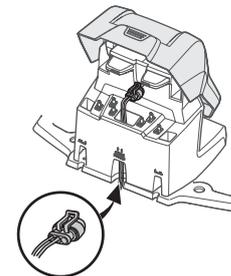
Utilizzare la spina del trasformatore per scollegare la stazione di ricarica, ad esempio prima della pulizia o della riparazione del cavo.

## Installazione e collegamento della stazione di ricarica

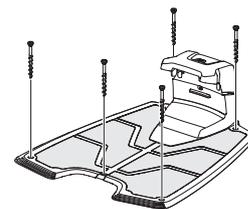
1. Posizionare la stazione di ricarica in un punto adatto.
2. Inclinare in avanti il coperchio di protezione della stazione di ricarica e collegare il cavo a bassa tensione alla stazione di ricarica.
3. Collegare il cavo di alimentazione del trasformatore a una presa di rete da 100-240 V.
4. Fissare la stazione di ricarica al suolo utilizzando le viti fornite. Accertarsi che le viti siano avvitate completamente nella svasatura. Se la stazione di ricarica è posizionata contro un muro, è meglio aspettare che tutti i fili siano stati collegati prima di fissare la stazione di ricarica a terra.



3012-1090



3012-1093



3012-1345

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

Non è consentito praticare nuovi fori nella piastra della stazione di ricarica. Possono essere usati solo i fori esistenti per fissare la piastra base a terra.

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

Non calpestare o camminare sulla piastra della stazione di ricarica.



3012-1045

---

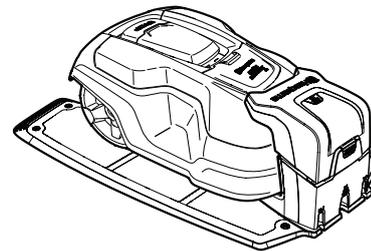
# INSTALLAZIONE

---

## 3.3 Caricamento della batteria

Non appena la stazione di ricarica viene collegata, è possibile caricare il rasaerba robotizzato. Posizionare l'interruttore principale su 1.

Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica per caricare la batteria durante la posa dei cavi perimetrali e dei cavi guida.



3012-1313

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Il rasaerba robotizzato non può essere utilizzato prima di aver completato l'installazione.**

# INSTALLAZIONE

## 3.4 Installazione del cavo perimetrale

Il cavo perimetrale può essere installato in uno dei seguenti modi.

- Fissare il cavo al terreno tramite picchetti.

È preferibile fissare a terra il cavo perimetrale con i picchetti se si desidera effettuare modifiche al cavo perimetrale nelle prime settimane di utilizzo. Dopo qualche settimana, l'erba crescerà sopra il cavo rendendolo invisibile. Usare un martello/mazzuolo di plastica e i picchetti forniti in dotazione per eseguire l'installazione.

- Interrare il cavo.

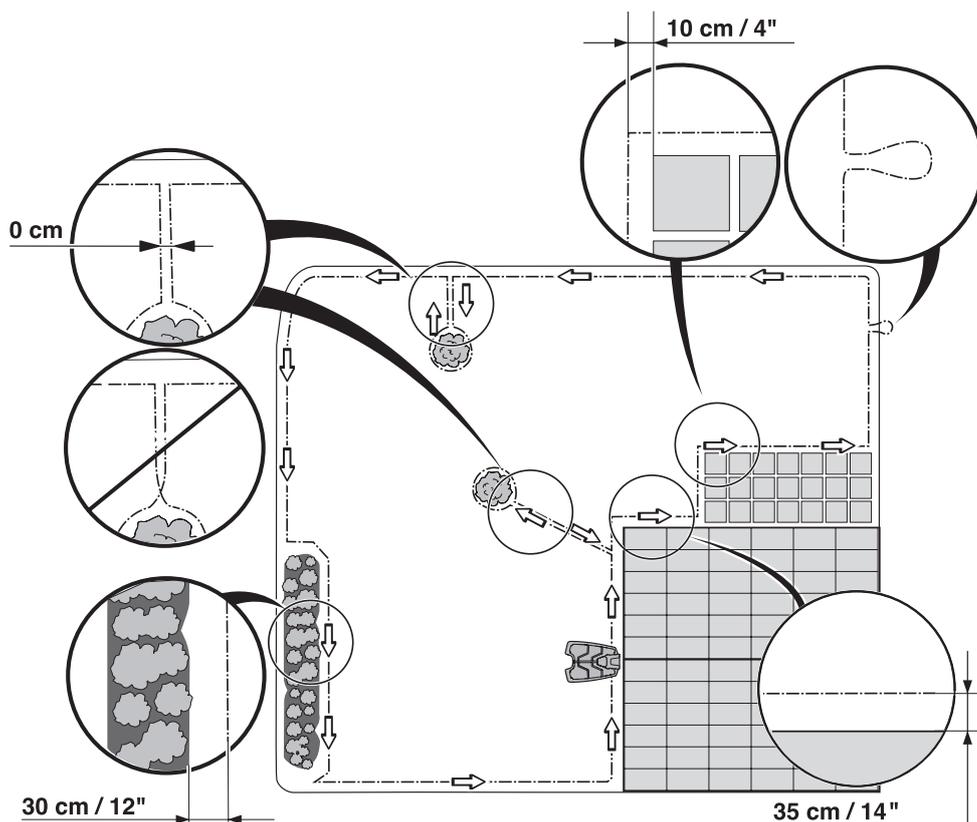
È preferibile interrare il cavo perimetrale se si desidera diserbare o aerare il prato. Se necessario, i due metodi possono essere combinati in modo che una parte del cavo perimetrale sia fissata con i picchetti e il resto interrato. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga. Accertarsi di posizionare il cavo perimetrale ad una profondità di almeno 1 cm e massimo 20 cm nel suolo.

## Scelta della posizione del cavo perimetrale

Il cavo perimetrale deve essere posizionato in modo da rispettare le seguenti condizioni.

- Il cavo forma un anello intorno all'area di lavoro del rasaerba robotizzato. Utilizzare solo cavi perimetrali originali, appositamente progettati per resistere all'umidità del terreno che altrimenti potrebbe danneggiare facilmente i cavi.
- La distanza tra il rasaerba robotizzato e il cavo in qualsiasi punto dell'intera area di lavoro non deve superare mai i 35 metri.
- Il cavo deve essere lungo al massimo 800 metri.
- E' consigliato lasciare 20 cm di cavo extra al quale collegare in seguito il cavo guida. Vedere 3.6 *Installazione del cavo guida a pagina 28 28*.

In base a ciò che si trova attorno all'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posizionato a diverse distanze dagli ostacoli. L'illustrazione seguente mostra come posizionare il cavo perimetrale attorno all'area di lavoro e agli ostacoli. Usare l'astina di misurazione in dotazione per determinare la distanza corretta. Vedere 2.1 *Identificazione delle parti a pagina 10*.



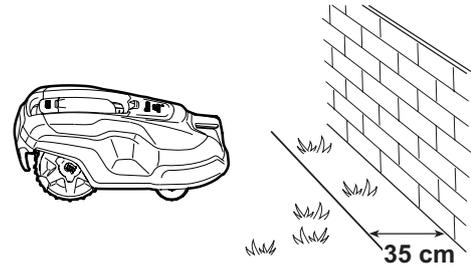
3012-1217

# INSTALLAZIONE

## Confini dell'area di lavoro

Se un ostacolo alto, per esempio un muro o una recinzione, confina con l'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posato a 35 centimetri dall'ostacolo. Questo permetterà di evitare la collisione del rasaerba robotizzato con l'ostacolo e di ridurre l'usura della scocca.

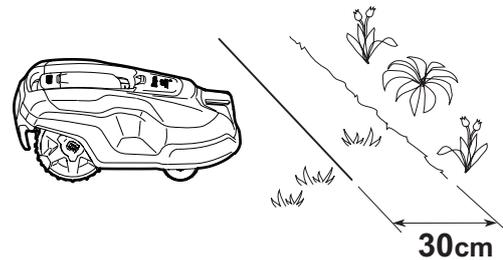
Non viene falciata l'area di prato fino a circa 20 cm da un ostacolo fisso.



3012-1314

Se l'area di lavoro confina con un piccolo fosso, per esempio un'aiuola o un piccolo rilievo, ad esempio un marciapiede (3-5 cm), il cavo perimetrale deve essere posato 30 centimetri all'interno dell'area di lavoro. Questo impedisce alle ruote di entrare nel fosso o salire sul marciapiede.

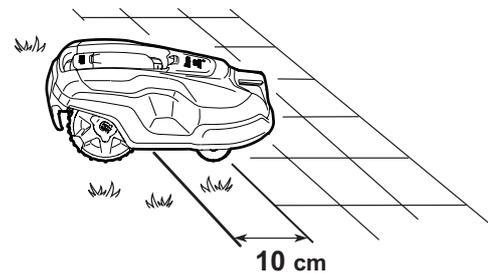
Non viene falciata l'erba su un'area fino a circa 15 cm dal fosso/marciapiede.



3012-1315

Se l'area di lavoro confina con una pavimentazione in selciato o simile a livello con il prato, è possibile consentire al rasaerba di salire leggermente su di essa. Il cavo perimetrale deve essere posato a 10 cm dal bordo della pavimentazione.

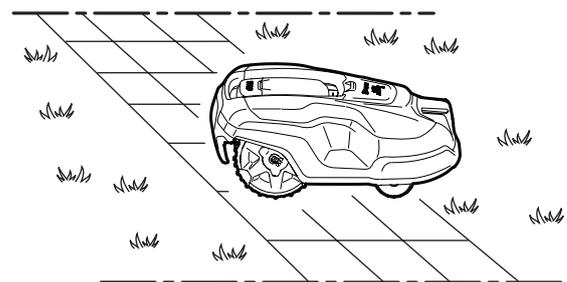
Tutta l'erba lungo i lati della pavimentazione sarà tagliata.



3012-1316

Se l'area di lavoro è divisa da una pavimentazione in selciato a livello con il prato, è possibile consentire al rasaerba robotizzato di salire sulla pavimentazione. Può essere un vantaggio posare il cavo perimetrale sotto la pavimentazione. Il cavo perimetrale può anche essere posato tra le fughe delle pietre del selciato.

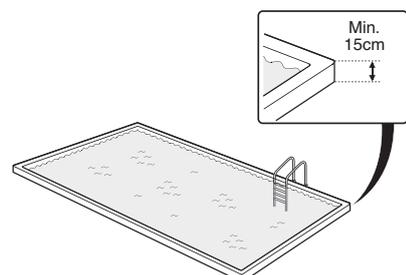
**Nota:** il rasaerba robotizzato non deve mai passare sopra ghiaia, paccame o materiali simili che potrebbero danneggiarne le lame.



3012-1317

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Se l'area di lavoro è in prossimità di corpi idrici, pendenze, dirupi o strade pubbliche, il cavo perimetrale deve essere dotato di una bordatura o simili. L'altezza deve essere almeno di 15 cm. Ciò serve ad evitare sempre che il rasaerba robotizzato finisca fuori dall'area di lavoro.**

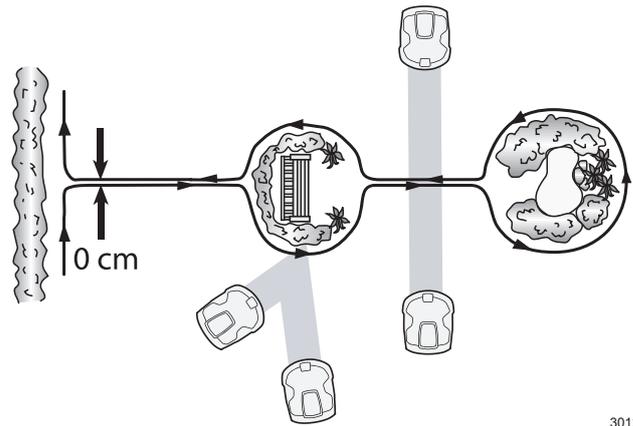


3018-046

# INSTALLAZIONE

## Confini all'interno dell'area di lavoro

Utilizzare il cavo perimetrale per isolare le zone all'interno dell'area di lavoro creando isole intorno agli ostacoli che non possono resistere agli urti, per esempio aiuole, cespugli e fontane. Posare il cavo fino alla zona da isolare e intorno a essa, poi tornare indietro lungo lo stesso percorso. Se si utilizzano picchetti, il cavo al ritorno deve essere posto sotto lo stesso picchetto. Quando i cavi perimetrali verso e dall'isola sono disposti vicini tra loro, il rasaerba robotizzato può passare sul cavo.



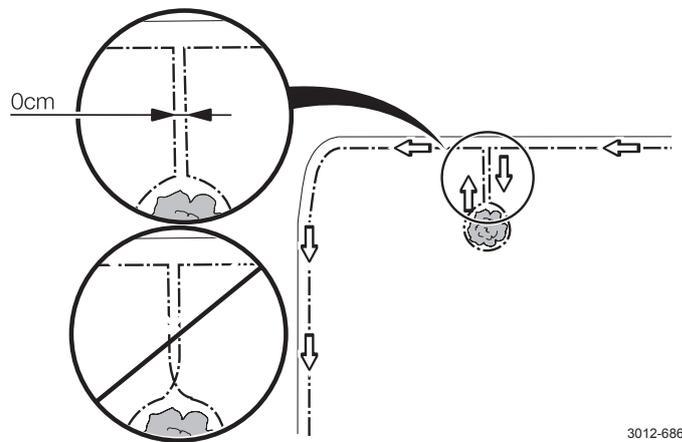
3012-1318

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**I cavi perimetrali di andata e ritorno da un'isola non devono incrociarsi.**

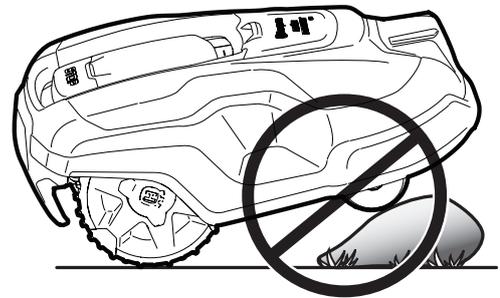
Gli ostacoli che resistono agli urti, per esempio alberi o cespugli più alti di 15 cm, non hanno bisogno di essere isolati con il cavo perimetrale. In caso di collisione con un ostacolo di questo tipo, il rasaerba robotizzato cambierà direzione.

È consigliabile delimitare tutti gli ostacoli fissi che si trovano nell'area di lavoro. In questo modo il funzionamento è più regolare e silenzioso e il rasaerba robotizzato non rimane in nessun caso incastrato negli oggetti.



3012-686

Gli ostacoli leggermente inclinati, come per esempio pietre o alberi grandi con radici sporgenti, devono essere delimitati con un'isola o rimossi. In caso contrario, il rasaerba robotizzato può salire su questo tipo di ostacolo, danneggiando così le lame.

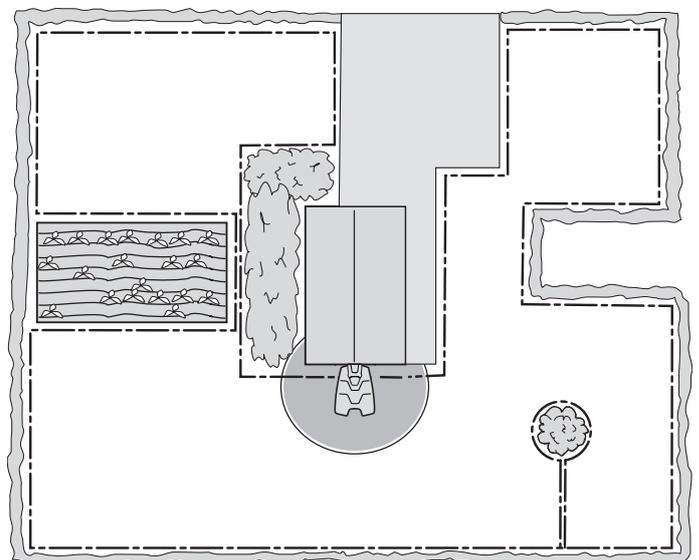


3012-1319

## Aree secondarie

Se l'area di lavoro comprende due aree tra le quali il rasaerba robotizzato ha difficoltà a spostarsi, è consigliabile creare un'area secondaria. Per esempio le pendenze del 40% o passaggi più stretti di 60 cm. Posare quindi il cavo perimetrale intorno all'area secondaria in modo che formi un cerchio all'esterno dell'area principale.

Il rasaerba robotizzato deve essere trasferito manualmente dall'area principale alla secondaria quando si deve tagliare l'erba dell'area secondaria. È necessario ricorrere alla modalità operativa *Area secondaria* quando il rasaerba robotizzato non è in grado di spostarsi autonomamente dall'area secondaria alla stazione di ricarica. Vedere 5.1 *Selezione operativa START* a pagina 38. In questa modalità, il rasaerba robotizzato non cerca mai la stazione di ricarica e continua a tagliare il prato finché la batteria non si esaurisce. Quando la batteria è scarica, il rasaerba robotizzato si arresta e sul display viene visualizzato il messaggio *Necessita carica manuale*. Quindi, posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica per caricare la batteria. Se l'area principale deve essere tagliata subito dopo la ricarica, premere il pulsante **START** e selezionare *Area principale* prima di chiudere il portello.



3012-1320

# INSTALLAZIONE

## Passaggi durante il taglio

Evitare di creare passaggi e aree lunghi e stretti (inferiori a 1,5 - 2 metri). Durante il taglio, il rasaerba robotizzato potrebbe permanere nel passaggio o nell'area per un tempo prolungato. In tal caso, l'erba si appiattisce.

## Pendenze

Il rasaerba robotizzato può operare anche su aree di lavoro in pendenza. La pendenza massima è definita come unità percentuali (%). La pendenza in percentuale è calcolata come differenza di altezza in centimetri per ogni metro. Se, per esempio la differenza di altezza è di 15 cm, la pendenza è del 15%. Fare riferimento alla figura.

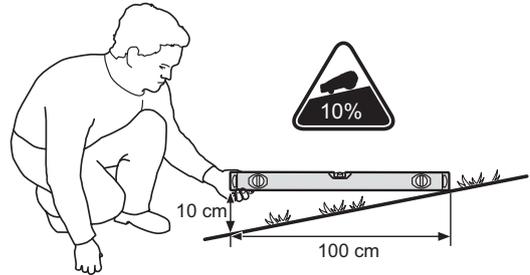
Il cavo perimetrale può essere posato su una pendenza inferiore al 15%.

Il cavo perimetrale non deve essere posato su una pendenza superiore al 15%. È possibile che il rasaerba robotizzato faccia fatica a cambiare direzione in questo punto. Il rasaerba robotizzato si ferma e viene visualizzato il messaggio di errore *Fuori area di lavoro*. Il rischio è maggiore in condizioni di umidità, dato che le ruote possono scivolare sull'erba bagnata.

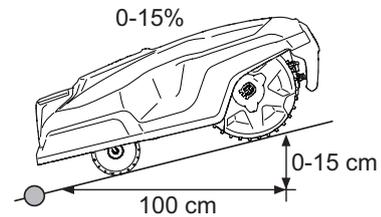
Comunque, nel caso in cui sia presente un ostacolo (ad es. una recinzione o una fitta siepe) che il rasaerba robotizzato potrebbe incontrare, il cavo perimetrale può essere posizionato lungo una pendenza superiore al 15%.

All'interno dell'area di lavoro, il rasaerba robotizzato è in grado di tagliare zone con pendenza fino al 40%. Le aree di maggiore pendenza devono essere isolate con il cavo perimetrale.

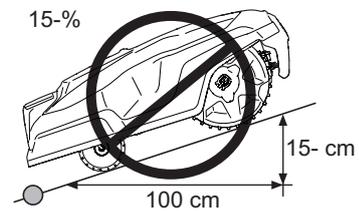
Quando una zona di confine dell'area di lavoro presenta una pendenza superiore al 15%, il cavo perimetrale va collocato su una superficie piana a circa 20 cm dall'inizio della pendenza.



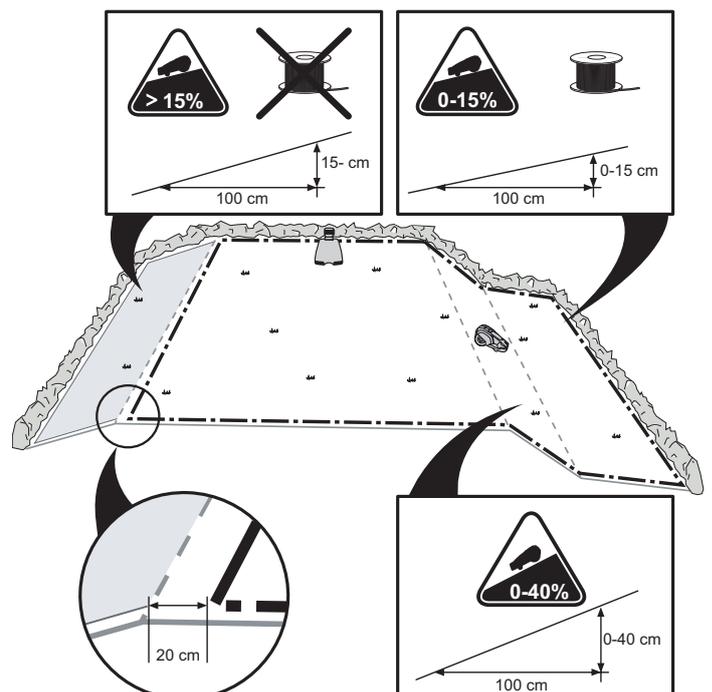
3012-1346



3012-1321



3012-1322



3012-1347

# INSTALLAZIONE

## Posa del cavo perimetrale

Se si intende picchettare al suolo il cavo perimetrale, procedere come segue:

- Tagliare l'erba molto bassa con un rasaerba standard o un decespigliatore/bordatore nel punto in cui verrà posato il cavo. In tal modo è più facile sistemare il cavo a contatto con il terreno e si riduce il rischio che il rasaerba robotizzato tagli il cavo o ne danneggi l'isolamento.
- Accertarsi di posare il cavo perimetrale vicino al terreno e fissare i picchetti vicini tra loro. Il cavo deve trovarsi vicino al terreno, così che non possa essere tagliato prima che le radici dell'erba vi siano cresciute sopra.
- Usare un martello per inserire i picchetti nel terreno. Fare attenzione quando si inseriscono i picchetti e accertarsi che il cavo non sia troppo teso. Evitare piegature rigide del cavo.

Se il cavo perimetrale deve essere interrato, procedere come segue.

- Accertarsi di posizionare il cavo perimetrale ad una profondità di almeno 1 cm e massimo 20 cm nel suolo. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga.

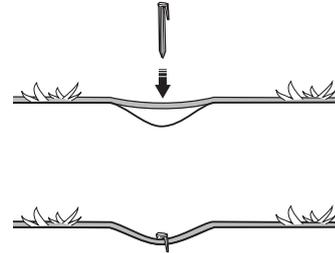
Usare l'astina di misurazione in dotazione come guida per l'installazione del cavo perimetrale. In questo modo è possibile impostare la distanza corretta tra il cavo perimetrale e il perimetro/ostacolo. L'astina di misurazione è separata dalla confezione.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

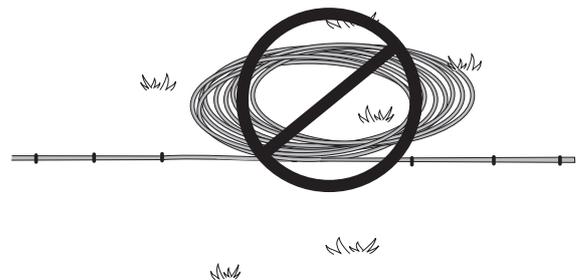
**Il cavo in più non deve essere avvolto in bobine al di fuori del cavo perimetrale. Tale azione potrebbe arrestare il rasaerba robotizzato.**

### Occhiello per il collegamento del cavo guida

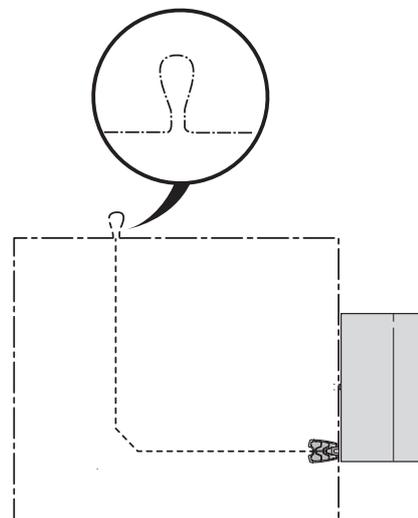
Per facilitare il collegamento del cavo guida al cavo perimetrale, è consigliabile creare un occhiello con circa 20 cm di cavo perimetrale extra in corrispondenza del punto in cui sarà poi collegato il cavo guida. È consigliabile stabilire la collocazione del cavo guida prima di posizionare il cavo perimetrale. *Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.*



3018-085



3012-281



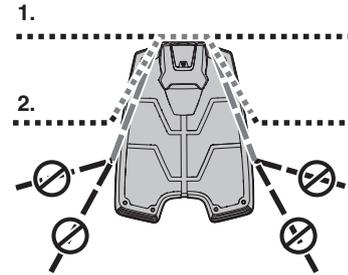
3018-172

# INSTALLAZIONE

## Posa del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica

Nel tragitto verso la stazione di ricarica, il cavo perimetrale può essere posato completamente al di fuori della stazione di ricarica (vedere l'opzione 1 in figura). Se vi è la necessità di collocare la stazione di ricarica in parte fuori dell'area di lavoro, è invece possibile posare il cavo sotto la piastra della stazione di ricarica (vedere l'opzione 2 in figura).

Tuttavia la maggior parte della stazione di ricarica non deve essere posta al di fuori dell'area di lavoro, in quanto il rasaerba robotizzato potrebbe avere difficoltà a trovare la stazione di ricarica (vedere la figura).

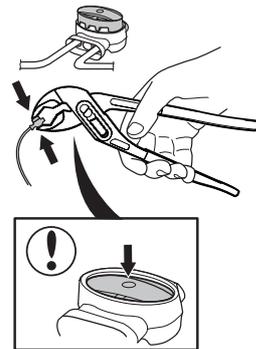


3012-1065

## Giunzione del cavo perimetrale

Usare un giunto originale se il cavo perimetrale non è abbastanza lungo e occorre collegare altri cavi. È impermeabile e permette un collegamento elettrico affidabile.

Inserire le due estremità dei cavi nel giunto. Verificare che i cavi siano inseriti completamente nel giunto in modo che le estremità siano visibili attraverso l'area trasparente sull'altro lato del giunto. Quindi premere a fondo il pulsante sul lato superiore del giunto. Usare una pinza a pappagallo per premere completamente il pulsante sul giunto.



3012-1323

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Cavi a doppino o un capocorda a vite isolato con nastro isolante non costituiscono giunzioni soddisfacenti. L'umidità del suolo farà ossidare il cavo e dopo qualche tempo il circuito sarà interrotto.**

## 3.5 Collegamento del cavo perimetrale

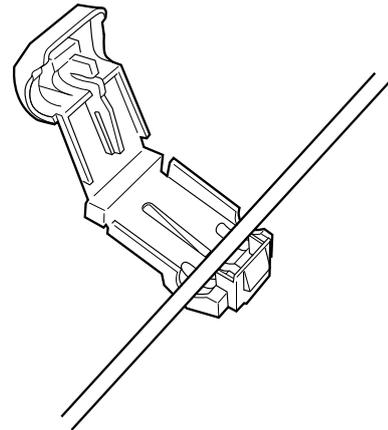
Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Il cavo perimetrale non deve essere incrociato quando lo si collega alla stazione di ricarica. L'estremità destra del cavo deve essere collegata al connettore destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra al connettore sinistro.**

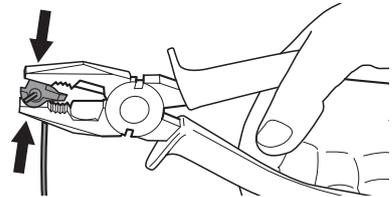
1. Inserire le estremità dei cavi nel connettore.

- Aprire il connettore.
- Posizionare il cavo nella scanalatura del connettore.



3012-284

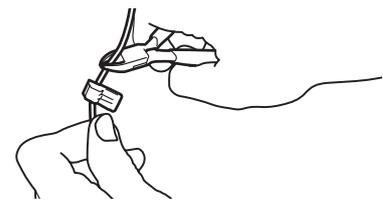
2. Premere i connettori insieme usando un paio di pinze. Premere finché non si sente uno scatto.



3012-264

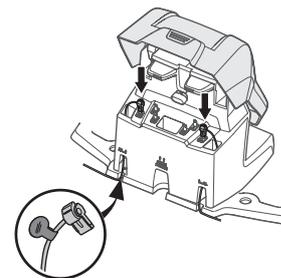
3. Tagliare l'eventuale cavo perimetrale in eccesso. Tagliare a 1-2 cm sopra ciascun connettore.

4. Inclinare il coperchio di protezione della stazione di ricarica in avanti e far passare le estremità del cavo in ciascun canale nella parte posteriore della stazione di ricarica. Premere il connettore sui pin di metallo della stazione di ricarica contrassegnati con AL (sinistra) e AR (destra)



3012-265

5. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. Questo rende più semplice ricollegare i cavi correttamente quando per esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.



3012-1091

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Il connettore destro deve essere collegato allo spinotto metallico destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra del cavo al connettore sinistro.**

# INSTALLAZIONE

## 3.6 Installazione del cavo guida

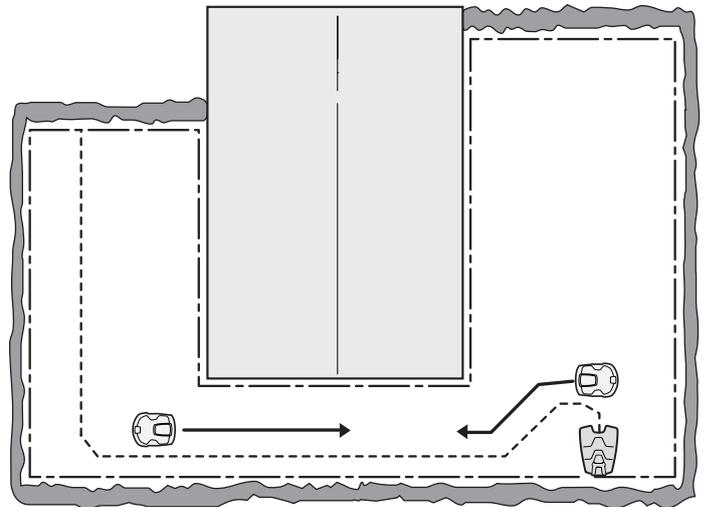
Il cavo guida è un cavo che viene posato dalla stazione di ricarica verso, per esempio, una parte distante dell'area di lavoro o attraverso un passaggio stretto, per poi essere collegato al cavo perimetrale. La stessa bobina di cavo viene usata sia per il cavo perimetrale sia per il cavo guida.

Il cavo guida viene utilizzato dal rasaerba robotizzato per trovare la strada di ritorno alla stazione di ricarica, ma anche per dirigersi verso le zone difficili da raggiungere del giardino.

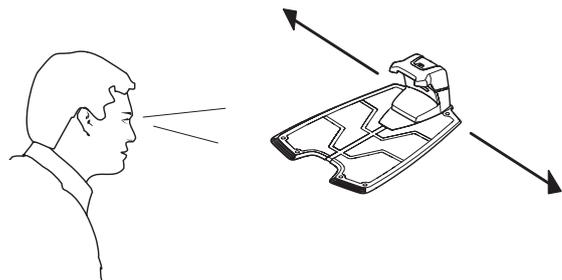
Azionare il rasaerba robotizzato a distanze diverse dal cavo guida per ridurre il rischio di tracciare solchi. L'area accanto al cavo usata dal rasaerba robotizzato è chiamata Corridoio. Più ampio è il corridoio consentito dall'installazione, minore è il rischio di formare solchi. Durante l'installazione è quindi importante prevedere uno spazio il più libero possibile lungo il cavo guida.

Il rasaerba robotizzato si sposta sempre sul lato sinistro del cavo guida, osservando frontalmente la stazione di ricarica. Il corridoio si trova quindi a sinistra del cavo guida. Durante l'installazione è quindi importante prevedere uno spazio il più libero possibile a sinistra del cavo guida, osservando frontalmente la stazione di ricarica. Non è possibile posizionare il cavo guida a meno di 30 cm dal cavo perimetrale.

Come il cavo perimetrale, anche il cavo guida può essere fissato a terra con picchetti o interrato.



3012-1325



3012-1100

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

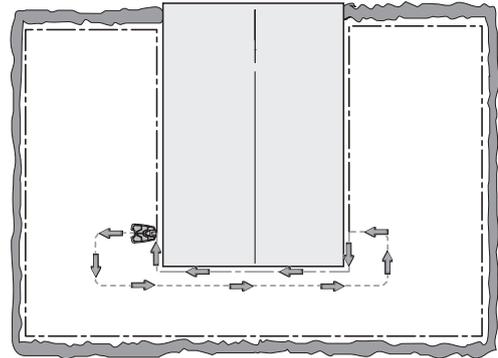
**Accertarsi di creare uno spazio il più libero possibile a sinistra del cavo guida, osservando frontalmente la stazione di ricarica.**

# INSTALLAZIONE

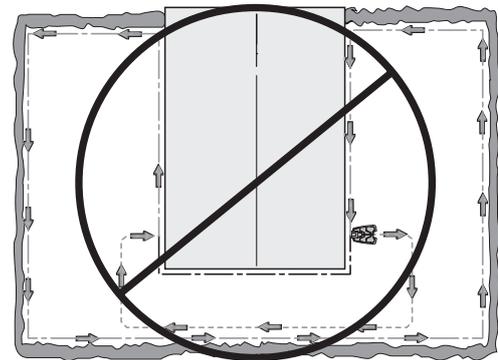
## Posa e collegamento del cavo guida

1. Prima di posare e collegare il cavo guida, è importante prendere in considerazione la lunghezza del circuito guida, specialmente in installazioni grandi o complesse. Se il circuito guida è più lungo di 400 metri, il rasaerba robotizzato può avere difficoltà a seguire il cavo guida.

Il cavo guida, assieme alla sezione di cavo perimetrale che costituisce il cavo di ritorno alla stazione di ricarica, è chiamato circuito guida. La corrente nel circuito guida va sempre a sinistra alla connessione dal cavo guida al cavo perimetrale. Queste due figure mostrano cosa è considerato un circuito guida. Le figure sono anche un buon esempio di come il circuito guida in un'area di lavoro può avere una lunghezza molto variabile a seconda di dove si trova la stazione di ricarica.

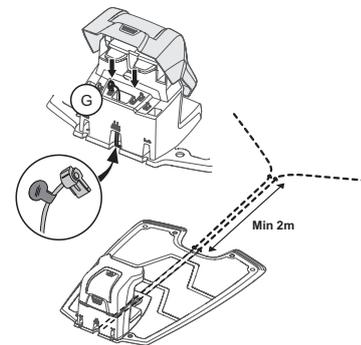


3012-557



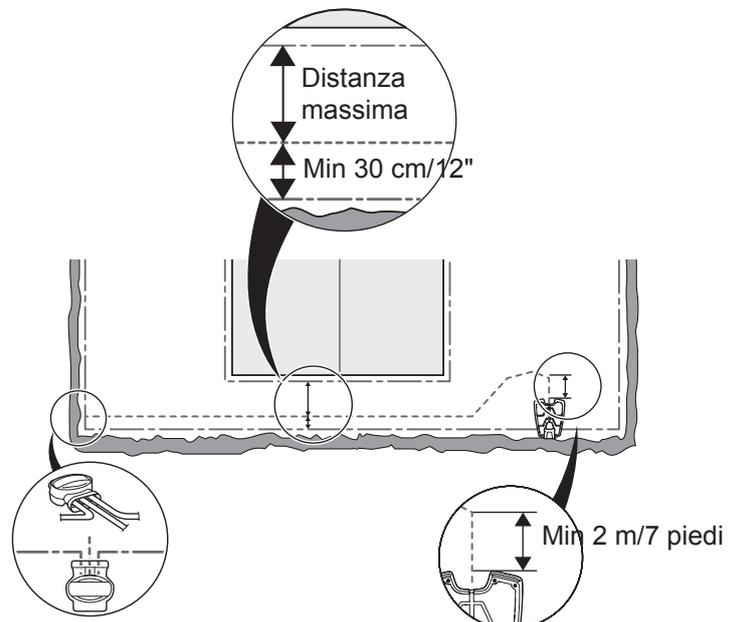
3012-556

2. Inclinare in avanti il coperchio superiore della stazione di ricarica e condurre il cavo guida nel canale che porta alla connessione di guida.
3. Montare il connettore sul cavo guida come già fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate nella sezione 3.5 *Collegamento del cavo perimetrale* a pagina 27. Collegarlo al connettore di contatto sulla stazione di ricarica indicato con "G1".
4. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. Questo rende più semplice ricollegare i cavi correttamente quando per esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.
5. Stendere il cavo guida dritto sotto la piastra di ricarica e quindi almeno 2 metri direttamente fuori dal bordo anteriore della piastra.



3012-1326

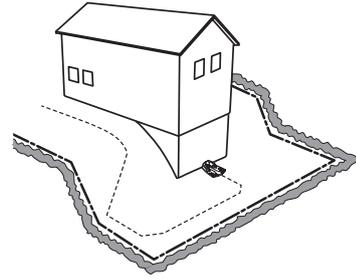
Durante la posa del cavo guida, accertarsi di mantenere uno spazio sufficiente a sinistra del cavo guida (ponendosi di fronte alla stazione di ricarica). La distanza tra il cavo perimetrale e il cavo guida deve tuttavia essere sempre di almeno 30 cm.



3012-1075

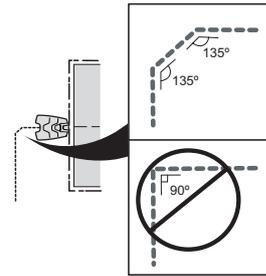
# INSTALLAZIONE

Se il cavo guida deve essere installato su una pendenza ripida, può essere utile posare il cavo obliquamente rispetto alla pendenza. In questo modo è più semplice per il rasaerba robotizzato seguire il cavo guida sulla pendenza.



3018-061

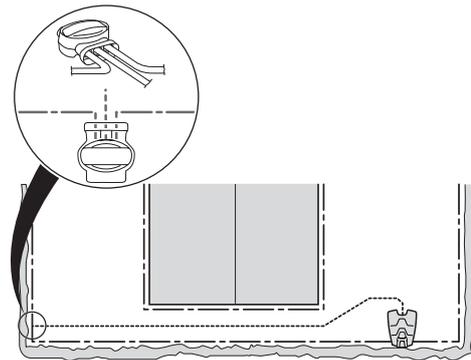
Nella posa del cavo evitare angoli acuti. Per il rasaerba robotizzato diventa difficile seguire il cavo guida.



3012-1327

6. Stendere il cavo guida fino al punto del cavo perimetrale in cui è necessario collegare il cavo guida.

Sollevarlo il cavo perimetrale. Tagliare il cavo perimetrale usando per esempio un tagliaviti. Il collegamento del cavo guida è più facile se è stato fatto un occhio sul cavo perimetrale, come indicato nella descrizione precedente. *Vedere Occhio per il collegamento del cavo guida a pagina 25.*

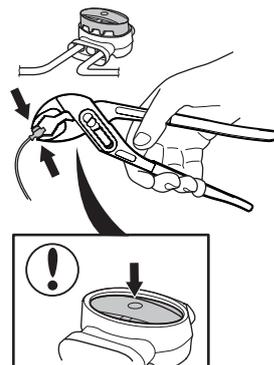


3012-1328

7. Collegare il cavo guida al cavo perimetrale usando un giunto.

Inserire il cavo perimetrale e il cavo guida nel giunto. Verificare che i cavi siano inseriti completamente nel giunto in modo che le estremità siano visibili attraverso l'area trasparente sull'altro lato del giunto.

Usare una pinza a pappagallo per comprimere completamente il pulsante sul giunto.



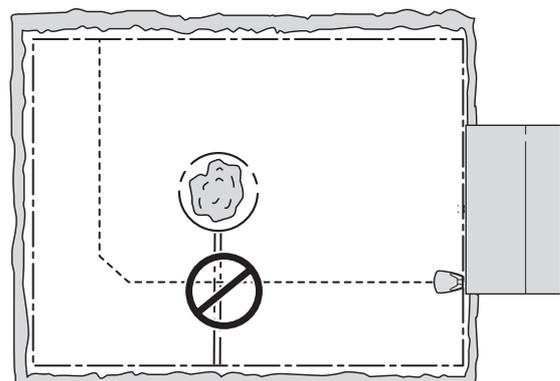
3018-1323

La scelta dei fori per collegare ciascun cavo può essere casuale.

8. Fissare con picchetti o interrare la giunzione nel prato.

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Il cavo guida non può attraversare il cavo perimetrale, per esempio un cavo perimetrale posato a isola.**



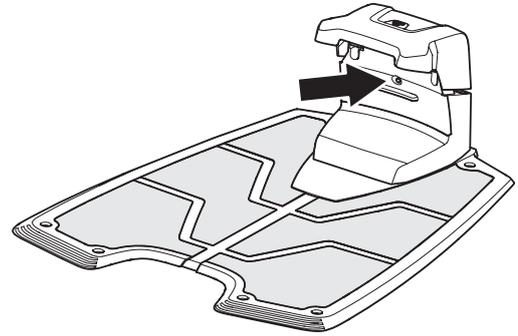
3018-073

## 3.7 Controllo dell'installazione

Verificare il segnale del cavo controllando la spia sulla stazione di ricarica.

- Luce verde fissa = il segnale è buono.
- Luce verde lampeggiante = il sistema del cavo è spento e il rasaerba robotizzato è in modalità ECO. *Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 59.*
- Luce blu lampeggiante = interruzione nel cavo perimetrale, segnale assente.
- Luce rossa lampeggiante = interruzione dell'antenna nella piastra della stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un rivenditore autorizzato.
- Luce blu fissa = segnale debole. Questa situazione può essere dovuta all'anello perimetrale troppo lungo o al cavo danneggiato. Se il rasaerba robotizzato funziona comunque, ciò non costituisce un problema.
- Luce rossa fissa = guasto nella scheda elettronica della stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un rivenditore autorizzato.

*Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 77 se la spia non è verde fissa o lampeggiante.*



3012-1066

## 3.8 Primo avviamento e calibratura

Prima di usare il rasaerba robotizzato, è necessario eseguire la sequenza di avviamento dal menu del rasaerba robotizzato e una calibratura automatica del segnale guida.

1. Aprire il portello del pannello di comando premendo il pulsante **STOP**.
2. Posizionare l'interruttore principale su 1.

Alla prima accensione del rasaerba robotizzato, si attiva una sequenza di avviamento. Viene richiesto quanto segue:

- Codice PIN di fabbrica. Il codice viene fornito in uno speciale documento del rivenditore al momento dell'acquisto.
- Lingua.
- Paese.
- Data.
- Ora.
- Selezione e conferma del codice PIN personale. Sono consentite tutte le combinazioni tranne 0000.

Posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e premere **START**.

Il rasaerba robotizzato inizierà ora a calibrare il cavo guida. Premere **START** e chiudere il portello. La calibratura viene eseguita dal rasaerba robotizzato che esce in retromarcia dalla stazione di ricarica ed esegue un processo di calibratura di fronte alla stazione di ricarica. Completata questa operazione, è possibile iniziare a tagliare.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

Utilizzare Memo a pagina 2 per prendere nota del codice PIN.

## 3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica

Prima di usare il rasaerba robotizzato, verificare che quest'ultimo sia in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci senza problemi alla stazione di ricarica.

La funzione di test si trova nel menu *Installazione > Trovare la stazione di ricarica > Guida > Altro > Testa guida*. Per ulteriori informazioni, *Vedere Test impostazioni a pagina 54*.

Se non è installato alcun cavo guida, il test deve essere effettuato sul cavo perimetrale, in senso sia orario che antiorario.

Il sistema di guida deve prima essere calibrato per ottenere risultati soddisfacenti dal test descritto sopra. *Vedere 3.8 Primo avviamento e calibratura a pagina 32*.

MORE

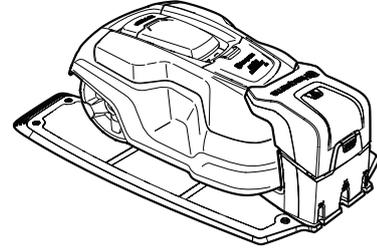
Test Guide  
Reset

## 4 Uso

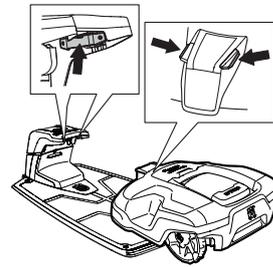
### 4.1 Caricamento di una batteria scarica

Se il rasaerba robotizzato Husqvarna è nuovo o è rimasto inutilizzato a lungo, la batteria è scarica e deve essere caricata prima dell'utilizzo.

1. Posizionare l'interruttore principale su 1.
2. Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica. Aprire il coperchio e inserire il rasaerba robotizzato più a fondo possibile per garantire il contatto tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica.
3. Il display mostra un messaggio che indica che la carica è in corso.



3012-1313

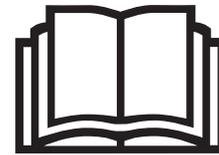


3012-1329



#### AVVERTENZA

Leggere le norme di sicurezza prima di accendere il rasaerba robotizzato.



1001-003



#### AVVERTENZA

Tenere le mani e i piedi lontani dalle lame rotanti. A motore acceso, non avvicinare mai le mani o i piedi al corpo del rasaerba o al di sotto di esso.



3012-663



#### AVVERTENZA

Non utilizzare mai il rasaerba robotizzato quando persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nella zona di utilizzo.

## 4.2 Utilizzo del timer

Il prato non dovrebbe essere tagliato troppo spesso per ottenere il miglior risultato di falciatura. Utilizzare la funzione timer (vedere 6.3 Timer a pagina 43) per evitare un prato calpestato e ottenere la massima durata dal rasaerba robotizzato. Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa 63 m<sup>2</sup> per ora e giorno. Ad esempio, se l'area di lavoro è di 800 m<sup>2</sup>, il rasaerba robotizzato deve essere in funzione per 13 ore al giorno. Il tempo è approssimativo e dipende, ad esempio, dalla qualità dell'erba, dall'affilatura della lama e dall'età della batteria.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Nei luoghi dove sono normalmente presenti bambini, animali o altri oggetti che potrebbero essere feriti o danneggiati dalle lame rotanti sul prato, utilizzare il timer per evitare che il rasaerba entri in funzione.**

Per impostazione di fabbrica, il rasaerba robotizzato funziona ventiquattr'ore su ventiquattro, sette giorni su sette. Se le dimensioni dell'area di lavoro lo permettono, la qualità dell'erba può migliorare ulteriormente se viene tagliata ogni due giorni invece di qualche ora ogni giorno. Inoltre, l'erba trae beneficio da un riposo completo per almeno tre giorni ogni mese.

La capacità massima di 1500 m<sup>2</sup> per l'Automower® 315 e 1000 m<sup>2</sup> per l'Automower® 310, si ottiene solo quando il rasaerba robotizzato viene utilizzato 24 ore al giorno, sette giorni alla settimana.

## 4.3 Standby

Applicabile solamente ad Automower® 310.

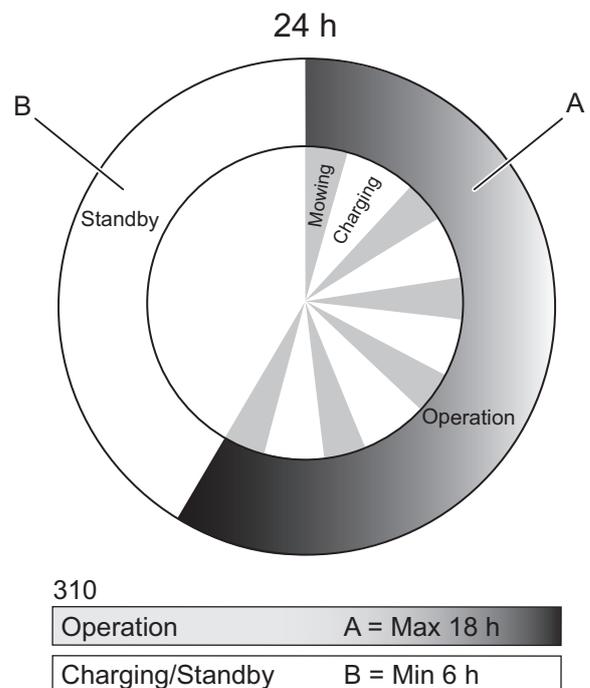
Il rasaerba robotizzato ha un periodo di standby integrato di circa 6 ore al giorno. Il periodo di standby può essere, per esempio, una buona occasione per innaffiare o giocare sul prato.

### Esempio 1

Periodo di lavoro 1: 05:00 - 23:59.  
Timer settimanale: Tutti i giorni.

Le impostazioni di fabbrica prevedono che il rasaerba robotizzato inizi a tagliare il prato alle 05:00. Il rasaerba è parcheggiato nella stazione di ricarica dalle 23:00 e vi rimane finché non riprende a tagliare alle 05:00

Se l'impostazione del timer è divisa in due periodi di lavoro, il periodo di standby può essere diviso in più periodi. Tuttavia, la durata totale di standby deve essere di almeno 6 ore.



## Esempio 2

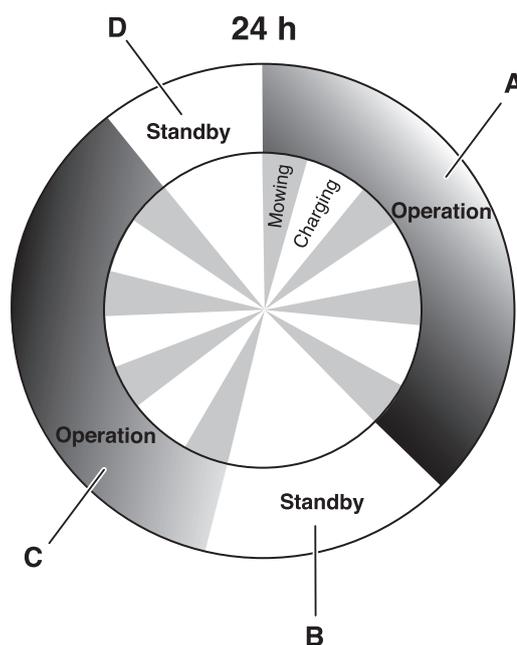
Periodo di lavoro 1: 08:00 - 16:00.

Periodo di lavoro 2: 20:00 - 23:00.

Timer settimanale: Tutti i giorni.

Il rasaerba robotizzato funzionerà per la durata specificata nei periodi di lavoro, tenendo presente che il tempo di funzionamento è di 11 ore e non supera il massimo stabilito di 18 ore.

Automower® 310	
Tempo di utilizzo max.	18 h
Tempo minimo di standby	6 h
Area/ora/giorno	45 m <sup>2</sup>



310

Operation	A + C = Max 18 h
Charging/Standby	B + D = Min 6 h

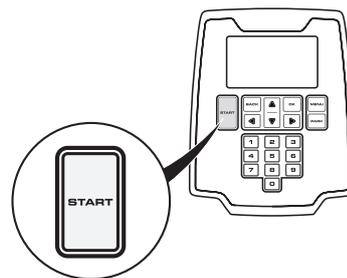
3012-1083

## 4.4 Avviamento

1. Premere il pulsante **STOP** per aprire il portello del pannello di comando.
2. Posizionare l'interruttore principale su 1.
3. Inserire il codice PIN.
4. Premere il pulsante **START**.
5. Effettuare la selezione della modalità operativa necessaria. *Vedere 5.1 Selezione operativa START a pagina 38.*
6. Chiudere il portello entro 10 secondi.

Se il rasaerba robotizzato è parcheggiato nella stazione di ricarica, lascerà quest'ultima quando la batteria sarà completamente carica e se il timer è impostato in modo tale da permettere il funzionamento del rasaerba.

Prima dell'avvio del disco lame, viene emesso un avviso sonoro costituito da 5 segnali acustici brevi per 2 secondi.

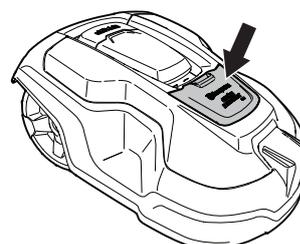


3012-1204

## 4.5 Arresto

1. Premere il pulsante **STOP**.

Il rasaerba robotizzato si ferma, il motore delle lame si arresta e il portello del pannello di comando si apre.

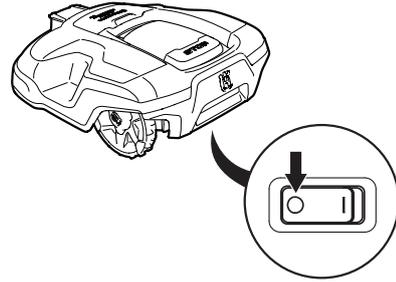


3012-1381

## 4.6 Spegnimento

1. Premere il pulsante **STOP**.
2. Posizionare l'interruttore principale su 0.

Spegnere sempre il rasaerba robotizzato con l'interruttore principale se è necessaria la manutenzione o se il rasaerba robotizzato deve essere usato fuori dell'area di lavoro.



3012-1301

## 4.7 Regolazione dell'altezza di taglio

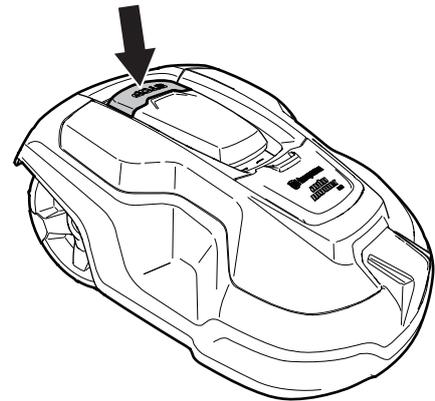
È possibile regolare l'altezza di taglio da MIN (2 cm) a MAX (6 cm) in nove incrementi.

Nella prima settimana dopo una nuova installazione, l'altezza di taglio deve essere impostata su MAX per evitare di danneggiare il cavo. Dopo questo periodo, l'altezza di taglio può essere ridotta gradualmente ogni settimana fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.

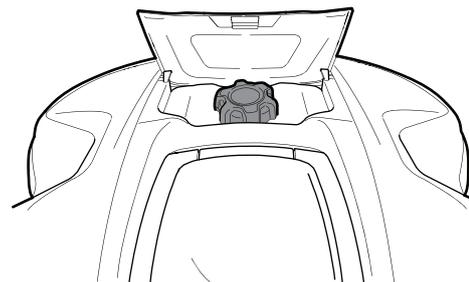
Se l'erba è molto alta, avviare il rasaerba robotizzato all'altezza di taglio MAX. Una volta accorciata, è possibile impostare un'altezza di taglio progressivamente inferiore.

Per regolare l'altezza di taglio procedere come segue.

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il rasaerba robotizzato e aprire il portello.
2. Aprire il coperchio per la regolazione dell'altezza di taglio.
3. Ruotare la manopola nella posizione desiderata, allineando il contrassegno presente sul corpo alla freccia presente sulla manopola. Ruotare in senso orario per aumentare l'altezza di taglio. Ruotare in senso antiorario per ridurre l'altezza di taglio.
4. Chiudere il coperchio.



3012-1381



3012-1348

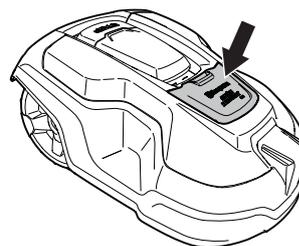
### INFORMAZIONI IMPORTANTI

Nella prima settimana dopo una nuova installazione, l'altezza di taglio deve essere impostata su MAX per evitare di danneggiare il cavo. Dopo questo periodo, l'altezza di taglio può essere ridotta gradualmente ogni settimana fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.

# PANNELLO DI COMANDO

## 5 Pannello di comando

Tutti i tipi di comandi e di impostazioni del rasaerba robotizzato avvengono mediante il pannello di comando. Tutte le funzioni sono accessibili tramite una serie di menu.



3012-1381

Il pannello di comando è costituito da un display e una tastiera. Tutte le informazioni vengono visualizzate sul display e l'immissione avviene tramite i pulsanti.



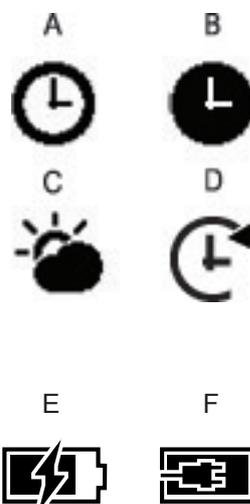
3012-1094

Quando è stato premuto il pulsante di arresto e il portello è aperto, viene visualizzata la pagina iniziale che mostra le seguenti informazioni.

- Informazioni sul funzionamento, ad es. *TAGLIO*, *PARCHEGGIO* o *TIMER*. Se viene premuto il pulsante STOP quando il rasaerba robotizzato è in funzione, viene visualizzata l'ultima attività in cui era impegnato prima dell'arresto, ad es. *IN TAGLIO* o *IN RICERCA*. Il testo *PRONTO* viene visualizzato se il rasaerba robotizzato non si trova in una modalità operativa specifica, ad esempio se l'interruttore principale è stato appena acceso.
- Data e ora.
- Viene visualizzato ECO se il rasaerba robotizzato è impostato in modalità ECO.
- L'orologio indica l'avvenuta configurazione delle impostazioni del timer. L'icona dell'orologio è bianca (A) se il rasaerba robotizzato può tagliare l'erba a seguito delle impostazioni del timer ed è nera (B) se il rasaerba non può tagliare. Il simbolo (C) viene visualizzato se il rasaerba non può essere utilizzato a causa del *Timer stagionale* (non applicabile al modello Automower® 310). Se si sceglie la modalità di funzionamento *Non considerare il timer*, viene visualizzato il simbolo (D).
- Lo stato della batteria mostra la carica residua della batteria. Se il rasaerba robotizzato è in fase di carica, sopra il simbolo della batteria (E) compare un fulmine. Se il rasaerba robotizzato viene posizionato nella stazione di carica senza però effettuare la ricarica, viene visualizzato il simbolo (F).
- Il numero di ore di funzionamento indica il numero di ore del rasaerba robotizzato a partire dal giorno in cui è stato messo in funzione. È considerato tempo di funzionamento, la durata di effettiva operatività del rasaerba robotizzato o di ricerca della stazione di ricarica.
- Se viene utilizzata la funzione Profili (non applicabile al modello Automower® 310), viene visualizzato il nome del profilo attivo. Un asterisco accanto al nome indica che il profilo presenta modifiche non salvate.



3012-1354



3012-XXXX

3012-569

# PANNELLO DI COMANDO

La tastiera è formata da sei gruppi di tasti:

- Il pulsante **START** serve ad attivare il rasaerba robotizzato. Normalmente, è l'ultimo pulsante da premere prima di chiudere il portello del display.
- I pulsanti **BACK** e **OK** servono per spostarsi all'interno nel menu. Il pulsante **OK** è utilizzato anche per confermare le impostazioni nel menu.
- I tasti freccia consentono di navigare nel menu, ma anche di effettuare le selezioni in alcune opzioni di impostazione.
- Il pulsante **MENU** consente di accedere al menu principale.
- Il pulsante **PARK** viene utilizzato per inviare il rasaerba robotizzato alla stazione di ricarica.
- I numeri vengono utilizzati per immettere le impostazioni, per esempio il codice PIN, l'ora o la direzione di uscita. Possono inoltre essere usati per immettere una combinazione di numeri come scelta rapida per i vari menu. *Vedere 6.1 Menu principale a pagina 41.*



3012-1094

## 5.1 Selezione operativa START

Quando viene premuto il pulsante **START**, è possibile scegliere le seguenti modalità operative.

### Area principale

Si tratta della modalità operativa automatica standard in cui il rasaerba robotizzato taglia e si ricarica in modo continuo.

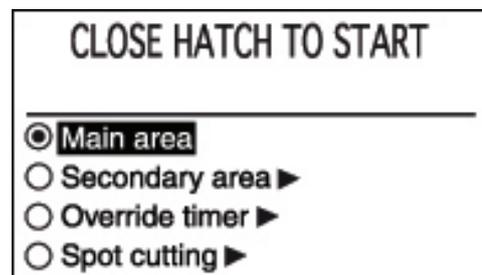
### Area secondaria

La modalità operativa *Area secondaria* viene utilizzata durante il taglio di aree secondarie in cui il rasaerba robotizzato non può raggiungere la stazione di ricarica automaticamente. Per informazioni sulle aree secondarie, vedere 3.4 *Installazione del cavo perimetrale a pagina 21.*

Quando si seleziona *Area secondaria*, il rasaerba robotizzato inizia a tagliare finché la batteria non si scarica.

Se il rasaerba robotizzato si carica in modalità *Area secondaria*, si ricarica completamente, si sposta di circa 50 cm dalla stazione di ricarica e quindi si arresta. Ciò indica che è carico e pronto per iniziare a tagliare.

Se dopo la ricarica si deve tagliare il prato dell'area di lavoro principale, è consigliabile passare alla modalità operativa *Area principale* prima di collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica.



3012-1380

# PANNELLO DI COMANDO

## Non considerare il timer

L'opzione *Non considerare il timer* consente di escludere temporaneamente un'impostazione del timer. È possibile ignorare il timer per 1, 3 o 5 giorni.

## Taglio a spirale

Non applicabile al modello Automower® 310.

"Taglio a spirale" significa che il rasaerba robotizzato si muove a spirale per tagliare l'erba nell'area in cui è stato acceso. A operazione conclusa, il rasaerba robotizzato passerà automaticamente alla modalità *Area principale* o *Area secondaria*.

Questa funzione è utile per falciare rapidamente un'area in cui l'erba è stata falciata meno rispetto ad altre zone del giardino.

La funzione *Taglio a spirale* si attiva con il pulsante **START**. È possibile selezionare la modalità in cui il rasaerba robotizzato deve continuare a lavorare dopo che la falciatura è terminata premendo *Freccia destra* e specificando quindi *Nell'area principale* o *Nell'area secondaria*.

## 5.2 Selezione della modalità operativa PARK

Quando si preme il tasto **PARK** è possibile scegliere le seguenti modalità operative.

### Parchegg. fino a nuovo ordine

Il rasaerba robotizzato rimane nella stazione di ricarica fino alla selezione di un'altra modalità operativa tramite il pulsante **START**.

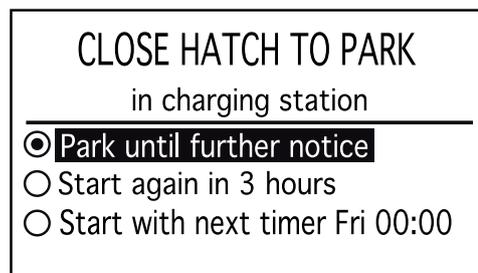
### Inizia nuovamente tra 3 ore

Il rasaerba robotizzato rimane nella stazione di ricarica per tre ore e poi ritorna automaticamente al funzionamento normale. Questa selezione è ideale quando è necessaria un'interruzione temporanea dell'attività, ad esempio per scopi di irrigazione o per giocare sul prato.

### Inizia con il nuovo timer

Il rasaerba robotizzato rimane nella stazione di ricarica fino alla successiva attivazione consentita dall'impostazione del timer. Questa modalità operativa è adatta se si vuole annullare un ciclo di taglio in corso e lasciare che il rasaerba robotizzato resti nella stazione di ricarica fino al giorno successivo.

Questa opzione non viene visualizzata se non ci sono impostazioni del timer.



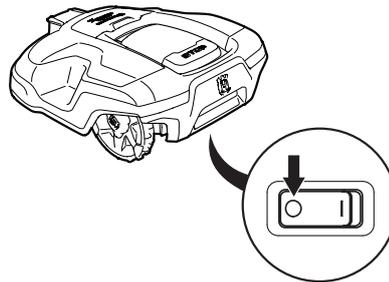
3012-1223

### 5.3 Interruttore principale

Per avviare il rasaerba robotizzato, posizionare l'interruttore principale in posizione *1*.

Portare l'interruttore principale in posizione *0* quando il rasaerba robotizzato non è in uso o vengono eseguiti lavori sul disco lame.

Quando l'interruttore principale è impostato sulla posizione *0*, i motori del rasaerba robotizzato non si avviano.



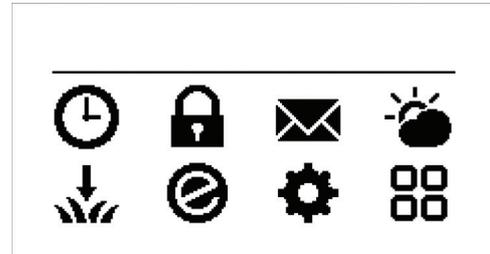
3012-1301

## 6 Funzioni dei menu

### 6.1 Menu principale

Il menu principale comprende le opzioni seguenti.

- *Timer*
- *Sicurezza*
- *Messaggi*
- *Timer stagionale (solo per il modello Automower® 315)*
- *Installazione*
- *Modalità ECO*
- *Impostazioni*
- *Accessori*



3012-1355

Sotto ogni opzione sono presenti diversi sottomenu, tramite i quali è possibile accedere a tutte le funzioni per regolare le impostazioni del rasaerba robotizzato.

### Esplorazione dei menu

Esplorare il menu principale e i sottomenu con l'aiuto dei tasti freccia. Immettere valori e orari con i tasti numerici e confermare ciascuna selezione con il pulsante a scelta multipla contrassegnato con **OK**. Premere **BACK** per tornare indietro di un passo nel menu o tenere premuto il pulsante **MENU** per 2 secondi per tornare direttamente al menu principale.

### Sottomenu

Alcuni sottomenu contengono una casella che può essere spuntata. Questo viene usato per selezionare l'opzione o le opzioni selezionate o se una funzione viene attivata/disattivata. Selezionare o deselezionare la casella premendo **OK**.



3012-1094

## FUNZIONI DEI MENU

### 6.2 Struttura dei menu

La tabella seguente riassume i diversi menu selezionabili presenti nel menu principale. Il capitolo seguente fornisce informazioni più dettagliate su come viene utilizzata ciascuna funzione e quali opzioni di impostazione sono disponibili.

Utilizzare i tasti freccia per esplorare il menu. Confermare la scelta con **OK**.

	<p><i>Timer</i></p> <p>Il prato non dovrebbe essere tagliato troppo spesso per ottenere il miglior risultato di falciatura. Di conseguenza, è importante limitare il tempo di funzionamento con la funzione timer se l'area di lavoro è inferiore alla capacità di lavoro del rasaerba robotizzato. La funzione del timer è inoltre lo strumento ideale per controllare in quali momenti il rasaerba robotizzato non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino.</p>
	<p><i>Sicurezza</i></p> <p>In questo menu è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra rasaerba robotizzato e stazione di ricarica. È possibile scegliere tra tre livelli di sicurezza, ma anche definire la propria combinazione di funzioni di sicurezza.</p>
	<p><i>Messaggi</i></p> <p>In questo menu possono essere consultati messaggi di cronologia, di guasto e informativi. In relazione ad alcuni dei messaggi di guasto più comuni, sono forniti suggerimenti e consigli per aiutare a correggere il guasto. <i>Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 73.</i></p>
	<p>Timer stagionale</p> <p>Non applicabile al modello Automower® 310.</p> <p>Questa funzione consente al rasaerba robotizzato di regolare automaticamente i tempi di falciatura in base a quanto cresce l'erba. Quando il tempo è propizio per la crescita dell'erba, il rasaerba robotizzato la falcia più spesso; quando la crescita dell'erba è più lenta, il rasaerba robotizzato trascorrerà automaticamente meno tempo sul prato.</p>
	<p><i>Installazione</i></p> <p>Questo menu serve per guidare il rasaerba robotizzato in parti lontane dell'area di lavoro e controllare come cerca la stazione di ricarica. Per molte aree di lavoro è possibile mantenere le impostazioni di fabbrica, ovvero consentire al rasaerba stesso di combinare i vari metodi di ricerca e le impostazioni di base.</p>
	<p><i>Modalità ECO</i></p> <p>Questa funzione spegne automaticamente il segnale nel cavo perimetrale, nei cavi guida e nella stazione di ricarica quando il rasaerba robotizzato non sta tagliando, cioè quando il rasaerba è in carica o non può tagliare a causa delle impostazioni del timer.</p>
	<p><i>Impostazioni</i></p> <p>Questa selezione consente di modificare le impostazioni generali del rasaerba robotizzato come la data e l'ora.</p>
	<p><i>Accessori</i></p> <p>Questo menu gestisce le impostazioni per gli accessori montati sul rasaerba. Contattare il proprio rivenditore per informazioni sugli accessori adatti per il proprio rasaerba robotizzato.</p>

## 6.3 Timer



Il prato non dovrebbe essere tagliato troppo spesso per ottenere il miglior risultato di falciatura. Di conseguenza, è importante limitare il tempo di funzionamento con la funzione timer se l'area di lavoro è inferiore alla capacità di lavoro del rasaerba. Se il rasaerba robotizzato effettua tagli troppo frequenti, il prato può assumere un aspetto appiattito e il rasaerba robotizzato è soggetto a usura non necessaria.

La funzione del timer è inoltre lo strumento ideale per controllare in quali momenti il rasaerba robotizzato non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino.

Si ottiene il massimo rendimento quando il timer è spento e al rasaerba robotizzato viene permesso di tagliare tutto il giorno, sette giorni su sette.

Per impostazione di fabbrica, il timer non è attivo e il rasaerba robotizzato funziona tutto il giorno, sette giorni su sette. Solitamente, questa impostazione è adatta per un'area di lavoro corrispondente al massimo rendimento, ovvero 1,500 m<sup>2</sup> per Automower® 315 e 1,000 m<sup>2</sup> per Automower® 310.

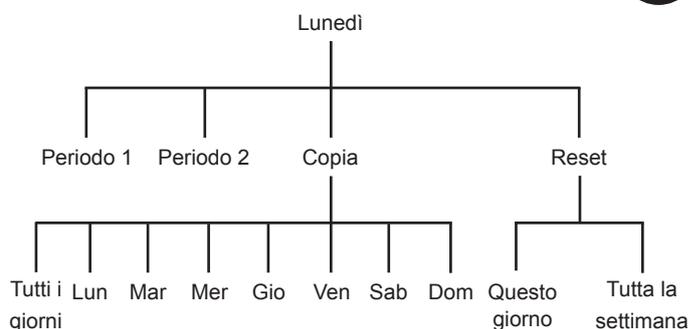
Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa 63 m<sup>2</sup> per ora e giorno (42 m<sup>2</sup> per Automower® 310). Ad esempio, se l'area di lavoro è di 800 m<sup>2</sup>, il rasaerba robotizzato deve essere in funzione per 13 ore al giorno (19 ore per Automower® 310).

La tabella a destra fornisce suggerimenti per le diverse impostazioni del timer a seconda della grandezza del giardino. La tabella può essere utilizzata per impostare il tempo di funzionamento. Gli orari devono essere considerati indicativi; potrebbero essere necessario adattarli al giardino. Utilizzare la tabella come segue:

- Individuare un'area di lavoro che corrisponda il più possibile all'area del giardino.
- Selezionare un numero appropriato di giornate lavorative (per alcune zone di lavoro potrebbero essere necessari 7 giorni).
- "Ore di lavoro al giorno" indica quante ore al giorno il rasaerba robotizzato potrà lavorare per un determinato numero di giornate lavorative.
- "Intervallo di tempo suggerito" mostra un intervallo di tempo corrispondente alle ore di lavoro richieste al giorno.

Il simbolo dell'orologio viene visualizzato sulla pagina iniziale una volta configurate le impostazioni del timer. Il simbolo dell'orologio è nero se il rasaerba robotizzato non può tagliare l'erba a seguito delle impostazioni del timer ed è bianco se il rasaerba robotizzato può tagliare.

È possibile configurare due periodi di lavoro al giorno. Ci possono essere periodi di lavoro unici in ogni giorno, ma è anche possibile copiare il periodo di lavoro del giorno corrente in tutti gli altri giorni.

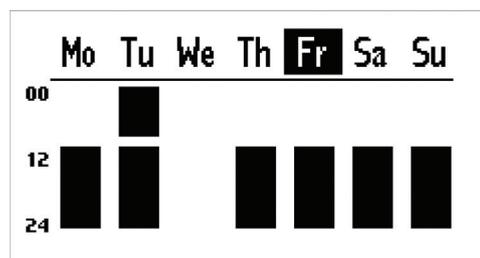


Area di lavoro	Giorni lavorativi alla settimana	Ore di lavoro al giorno	Suggerimento di intervallo di tempo
250 m <sup>2</sup>	5	5,5 ore	07:00 - 12:30
	7	4 ore	07:00 - 11:00
500 m <sup>2</sup>	5	11 ore	07:00 - 18:00
	7	8 ore	07:00 - 15:00
750 m <sup>2</sup>	5	17 ore	07:00 - 24:00
	7	12 ore	07:00 - 19:00
1000 m <sup>2</sup>	5	22,5 ore	01:00 - 23:30
	7	16 ore	07:00 - 23:00
1250 m <sup>2</sup> (solo per Automower® 315)	6	23,5 ore	00:00 - 23:30
	7	20 ore	03:00 - 23:00
1500 m <sup>2</sup> (solo per Automower® 315)	7	24 ore	00:00 - 24:00

# FUNZIONI DEI MENU

## Panoramica

Questa funzione visualizza graficamente in quali ore e giorni è in funzione il rasaerba robotizzato. Il periodo in cui il rasaerba robotizzato è in funzione è contrassegnato da una linea nera. Per il resto del tempo, il rasaerba robotizzato è parcheggiato nella stazione di ricarica.



3012-1356

## Modifica giorno

Per modificare le impostazioni del timer, selezionare innanzitutto il giorno da modificare dal menu *Panoramica* utilizzando le frecce sinistra e destra e premendo **OK**.

È possibile inserire fino a due intervalli di tempo al giorno. Per immettere un intervallo per il Periodo 1, assicurarsi innanzitutto che sia selezionata la casella di controllo accanto a Periodo 1. Per selezionare/deselezionare la casella di controllo, premere **OK**. Immettere i tempi desiderati utilizzando il tastierino numerico.

Se si desiderano due intervalli, selezionare la casella di controllo accanto a Periodo 2, quindi immettere le ore come descritto in precedenza. Due intervalli possono essere utili per assegnare altre attività al prato durante ore specifiche, ad esempio immettendo Periodo 1: 00:00-15:00 e Periodo 2: 21:00-24:00. Il rasaerba verrà quindi parcheggiato nella stazione di ricarica dalle 15:00 alle 21:00.

Per disabilitare il taglio durante l'intera giornata, deselezionare entrambi i periodi.

**MONDAY**

**Period 1 :** 00:00 – 15:00

**Period 2 :** ---:---:---:---

**Copy**      **Reset**

3012-1357

## Copia

Utilizzare questa funzione per copiare le impostazioni del giorno corrente in altri giorni.

Utilizzare i tasti freccia per spostare il cursore tra i giorni. Gli orari verranno copiati nei giorni segnati con **OK**.

**COPY MONDAY TO**

<input type="checkbox"/> <b>All days</b>	<input type="checkbox"/> <b>Thursday</b>
<input checked="" type="checkbox"/> <b>Monday</b>	<input type="checkbox"/> <b>Friday</b>
<input type="checkbox"/> <b>Tuesday</b>	<input type="checkbox"/> <b>Saturday</b>
<input type="checkbox"/> <b>Wednesday</b>	<input type="checkbox"/> <b>Sunday</b>

3012-1358

## Reset

Questa funzione ripristina l'impostazione di fabbrica per il timer, per cui il rasaerba robotizzato funziona 24 ore al giorno tutti i giorni.

## Questo giorno

Ripristina il giorno selezionato nel sistema a schede.

L'impostazione di fabbrica prevede che il rasaerba robotizzato sia in funzione 24 ore al giorno.

**RESET TIMERS**

**Current day**

**All week**

3012-1359

## Tutta la settimana

Ripristina tutti i giorni della settimana.

L'impostazione di fabbrica prevede che il rasaerba robotizzato sia in funzione 24 ore al giorno tutti i giorni.

# FUNZIONI DEI MENU

## 6.4 Sicurezza

Mediante questa selezione è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra rasoerba robotizzato e stazione di ricarica.



### Livello sicurezza

È possibile scegliere tra tre livelli di sicurezza. Utilizzare i tasti freccia su e giù per selezionare un livello di sicurezza.

I livelli di sicurezza basso e medio impediscono l'accesso al rasoerba robotizzato se non si conosce il codice PIN. Il livello di sicurezza alto comprende inoltre un segnale acustico di avviso che si attiva se non viene immesso il codice PIN corretto dopo un periodo di tempo definito.

Per disabilitare il rasoerba robotizzato, premere il pulsante Stop e posizionare l'interruttore principale su 0.

Funzione	Bassa	Media	Alta
Tempo di blocco	X	X	X
Richiesta PIN		X	X
Allarme			X

### Tempo di blocco

Questa funzione prevede che dopo 30 giorni il rasoerba robotizzato non può essere avviato senza prima immettere il codice PIN corretto. Quando i 30 giorni sono trascorsi, il rasoerba robotizzato continua a tagliare normalmente, ma viene visualizzato il messaggio *Inserire codice PIN* quando viene aperto il portello. Immettere di nuovo il codice e premere **OK**.

In seguito, il codice PIN selezionato deve essere immesso ogni volta che l'interruttore principale viene portato in posizione 1.

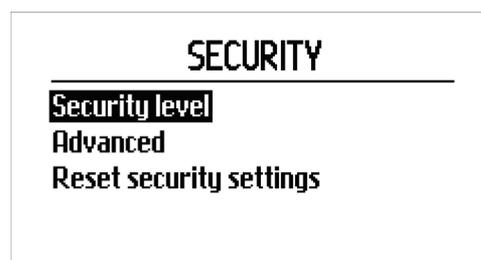
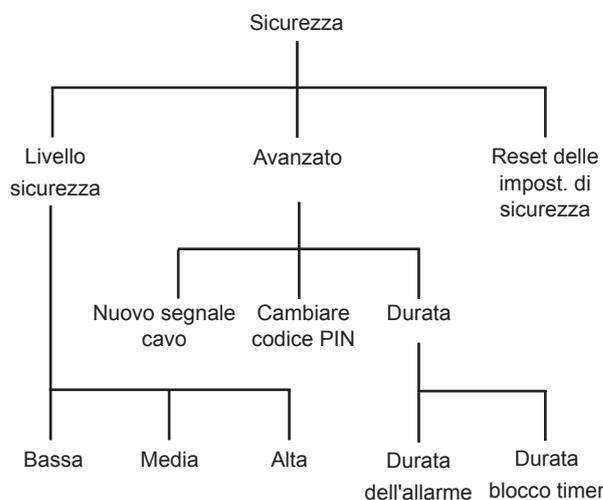
### Richiesta PIN

Questa funzione prevede che il rasoerba robotizzato richieda il codice PIN ogni volta che si apre il portello. È necessario immettere il codice PIN corretto per usare il rasoerba robotizzato.

Se si immette il codice PIN errato per 5 volte consecutive, il rasoerba robotizzato si blocca per un certo periodo. La durata del blocco aumenta a ogni nuovo tentativo fallito.

### Allarme

Questa funzione prevede l'attivazione di un allarme acustico se non si inserisce il codice PIN entro 10 secondi dopo aver premuto il pulsante **STOP** o se il rasoerba robotizzato è stato sollevato per qualsiasi motivo. Un ticchettio indica che è necessario inserire il codice PIN per evitare di attivare l'allarme. L'allarme può essere disattivato in qualsiasi momento immettendo il codice PIN corretto.



3012-1360

---

# FUNZIONI DEI MENU

---

## Avanzato

### Nuovo segnale cavo

Il segnale del cavo viene selezionato in modo casuale per creare un collegamento univoco tra il rasaerba robotizzato in questione e la stazione di ricarica. In rari casi, può essere necessario generare un nuovo segnale, per esempio se due installazioni adiacenti hanno un segnale molto simile.

1. Posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica a cui verrà collegato il rasaerba robotizzato.
2. Selezionare *Nuovo segnale cavo* nel menu e premere **OK**.

### Premere OK e attendere la conferma che il segnale del cavo sia stato generato.

Questo richiede normalmente circa 10 secondi.

### Cambiare codice PIN

Immettere il nuovo codice PIN e premere **OK**. Confermare immettendo di nuovo lo stesso codice e premendo **OK**. Quando viene cambiato il codice PIN, viene visualizzato per qualche istante sul display il messaggio *Codice PIN accettato*.

Annotare il nuovo codice PIN sull'apposita riga del *Memo* a pagina 2.

## Durata

### Durata dell'allarme

Quando è attivato *Allarme* è possibile selezionare la durata del segnale di allarme. Può essere selezionato un valore tra 1 e 20 minuti.

### Durata blocco timer

È possibile impostare un tempo di blocco per decidere quanti giorni dovranno trascorrere prima che sia necessario immettere il codice PIN per utilizzare la macchina. È possibile selezionare 1-90 giorni.

**Reset delle impost. di sicurezza** Consente di ripristinare solo le impostazioni di sicurezza di fabbrica.

## 6.5 Messaggi



Con questa funzione è possibile leggere messaggi di cronologia e informativi. In relazione ad alcuni dei messaggi di guasto più comuni, sono forniti suggerimenti e consigli per aiutare a correggere il guasto. *Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 73.*

### Messaggi di guasto

Se il funzionamento del rasaerba robotizzato viene interrotto per qualsiasi motivo, per esempio si blocca contro un ramo caduto, viene mostrato un messaggio sul display del rasaerba relativo all'interruzione e a quando è avvenuta.

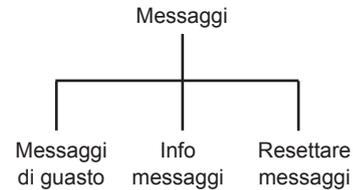
Se lo stesso messaggio di guasto si ripete più volte, questo può indicare che è necessario correggere l'installazione o regolare il rasaerba robotizzato.

*Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 73* per ulteriori informazioni sulle possibili cause di ciascun messaggio.

L'elenco contiene gli ultimi 50 messaggi di guasto in ordine di data, con l'ultimo episodio in cima all'elenco.

È possibile vedere la data e l'ora in cui i messaggi di guasto vengono visualizzati selezionando un messaggio di guasto e premendo il pulsante **OK**.

Sono visualizzati inoltre i suggerimenti e i consigli per la risoluzione dei problemi.



### Info messaggi

I messaggi visualizzati sul display non causati da un vero e proprio guasto sono invece salvati alla voce *Info messaggi*. Un esempio di questo tipo di messaggi è *Pendenza troppo ripida*. *Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 73* per ulteriori informazioni sulle possibili cause di ciascun messaggio.

L'elenco contiene gli ultimi 50 messaggi di guasto in ordine di data, con l'ultimo episodio in cima all'elenco.

### Resettare messaggi

Per svuotare tutti gli elenchi dei messaggi, selezionare Reset, quindi premere **OK**. Confermare premendo **OK** un'altra volta.

## 6.6 Timer stagionale

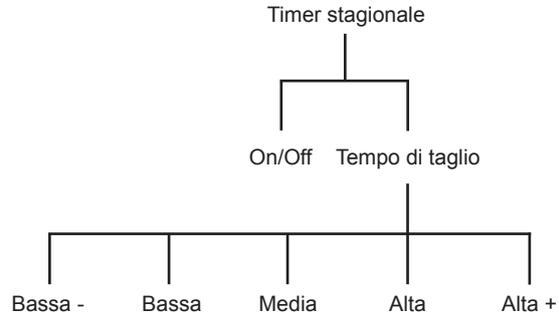
Non applicabile per l'Automower® 310.

Questa funzione consente al rasaerba robotizzato di regolare automaticamente i tempi di falciatura in base a quanto cresce l'erba. Quando il tempo è propizio per la crescita dell'erba, il rasaerba robotizzato la falcia più spesso; quando la crescita dell'erba è più lenta, il rasaerba robotizzato trascorrerà automaticamente meno tempo sul prato.

Il rasaerba robotizzato, tuttavia, non resterà in funzione più a lungo del tempo che può essere configurato nelle impostazioni del timer. Per ottenere prestazioni ottimali del timer stagionale, è consigliabile deselezionare solo i periodi in cui il rasaerba robotizzato non deve funzionare quando si imposta il timer. Dovrebbero rimanere disponibili altri orari per il timer stagionale.

Quando il timer stagionale è attivo, il rasaerba robotizzato ha bisogno di tempo per decidere il tempo di taglio ottimale per l'area di lavoro in questione. Per questa ragione possono occorrere diversi giorni prima che i risultati di taglio siano ottimali.

Quando il timer stagionale è attivo, è molto importante controllare regolarmente che il disco lame sia pulito e che le lame siano in buone condizioni. Erba attorcigliata attorno all'albero del disco lame o lame non affilate possono influenzare le modalità di funzionamento del timer stagionale.



### Timer stagionale

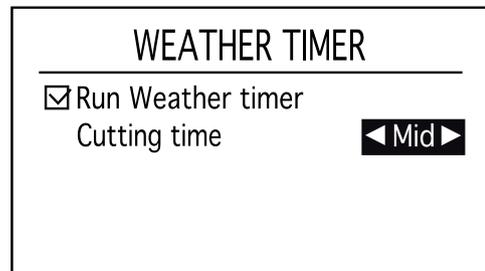
Per attivare il timer stagionale: spostare il cursore su *On* e premere **OK**

### Tempo di taglio

Se i risultati di taglio non sono ottimali quando si utilizza il timer stagionale, è possibile che le impostazioni del tempo di taglio debbano essere regolate.

Per regolare il Tempo di taglio: spostare il cursore su Tempo di taglio e usare i tasti freccia destra e sinistra per aumentare o diminuire il tempo di taglio in tre intervalli prestabiliti.

Quanto più lungo è il tempo di taglio scelto, tanto più a lungo il rasaerba robotizzato potrà lavorare.

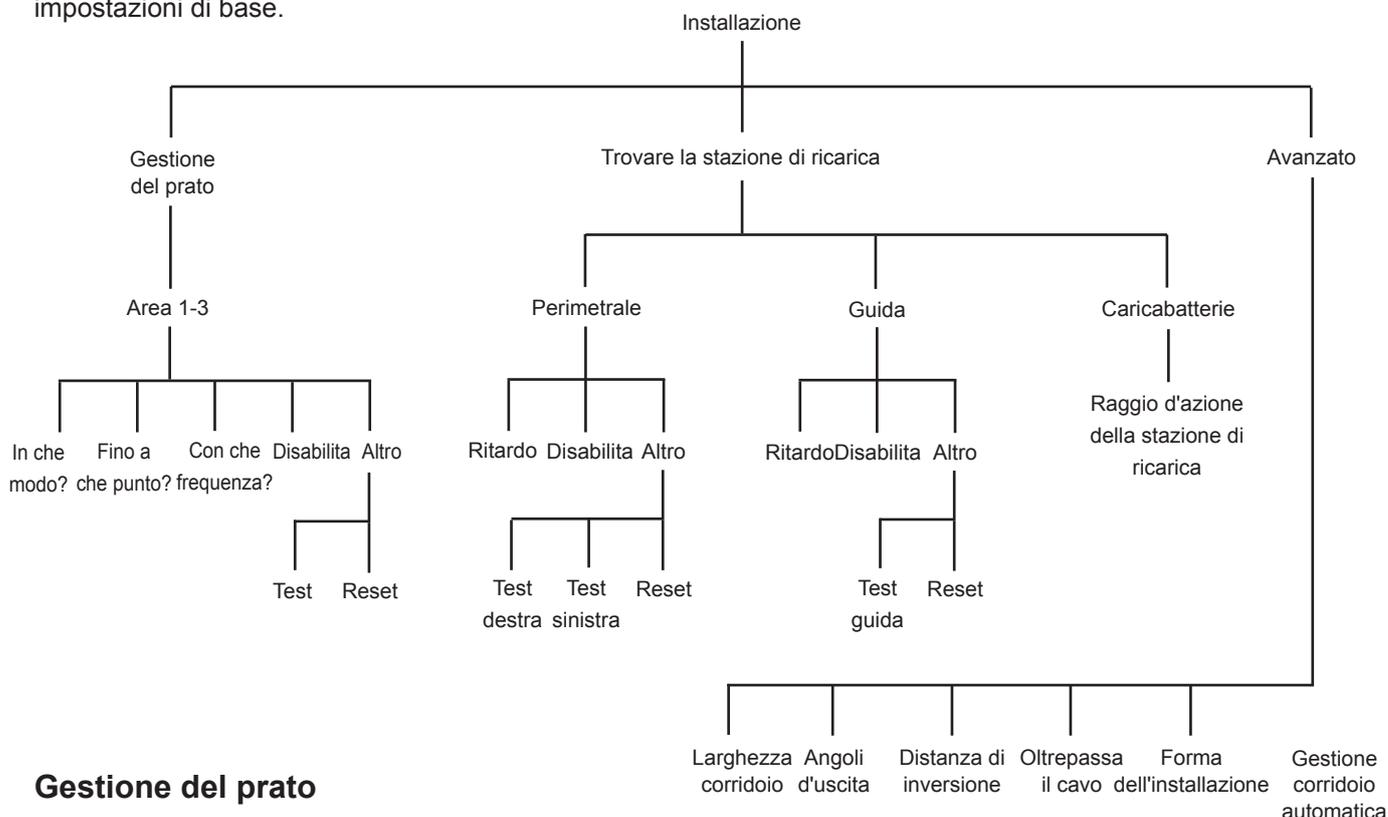


3012-1259



## 6.7 Installazione

Questa funzione del menu viene utilizzata per guidare il rasaerba robotizzato nelle aree remote del giardino e controllare come il rasaerba robotizzato cerca la stazione di ricarica. Per molte aree di lavoro non c'è alcuna necessità di modificare le impostazioni di fabbrica, che consentono al rasaerba stesso di combinare i vari metodi di ricerca e le impostazioni di base.



### Gestione del prato

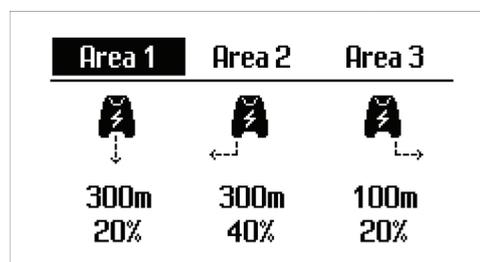
Questa funzione di menu viene utilizzata per guidare il rasaerba robotizzato in parti remote di un'area di lavoro. Questa importante funzione viene utilizzata per mantenere un taglio uniforme nell'intera area di lavoro. Nei giardini molto complessi, per esempio con molte aree che sono unite da passaggi stretti, i risultati di taglio possono essere migliorati effettuando una serie di impostazioni manuali come descritto di seguito.

Le impostazioni di fabbrica permettono al rasaerba robotizzato di seguire il cavo guida per 300 metri il 20% delle volte che lascia la stazione di ricarica.

### Panoramica

È possibile memorizzare fino a tre aree remote. Sono necessarie diverse selezioni specifiche per consentire al rasaerba robotizzato di raggiungere l'area remota.

Selezionare un'area utilizzando i tasti freccia Sinistra e Destra seguiti da **OK** per modificare le impostazioni.

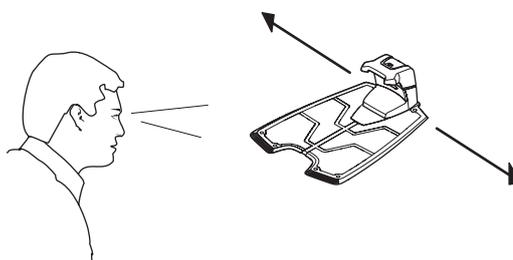


3012-1361

### Area X > In che modo?

Specificare destra, sinistra o Guida a seconda della direzione in cui si trova l'area rispetto alla stazione di ricarica. La direzione (destra o sinistra) viene considerata osservando frontalmente la stazione di ricarica.

Utilizzare i tasti freccia destra e sinistra per alternare le diverse opzioni.



3012-1100

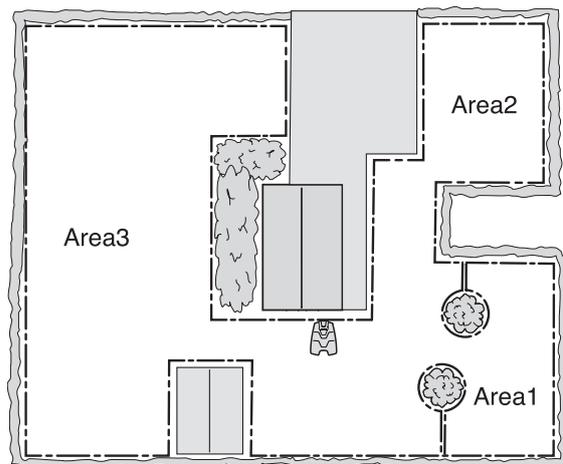
## FUNZIONI DEI MENU

### Area X > Fino a che punto?

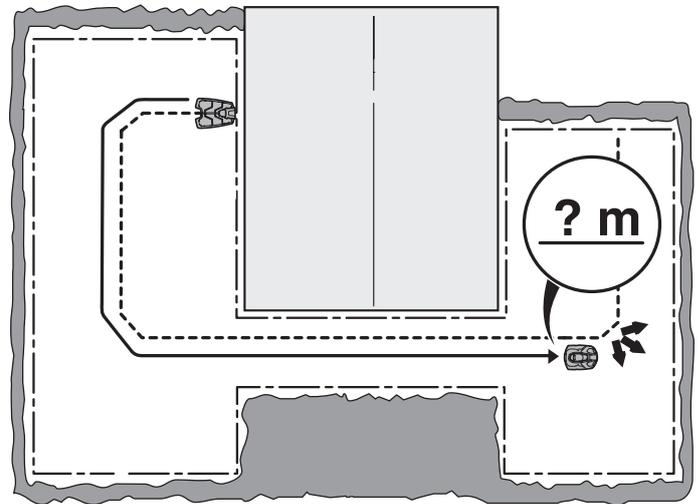
Immettere la distanza in metri lungo il cavo attuale dalla stazione di ricarica fino all'area remota in cui il rasaerba robotizzato inizia la falciatura.

Utilizzare i tasti numerici per specificare la distanza in metri.

Consiglio: Utilizzare la funzione *Test* per determinare la distanza dall'area remota. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del rasaerba quando viene premuto **STOP**. Vedere *Area X > Altro > Test a pagina 51*



3012-1330



3012-1084

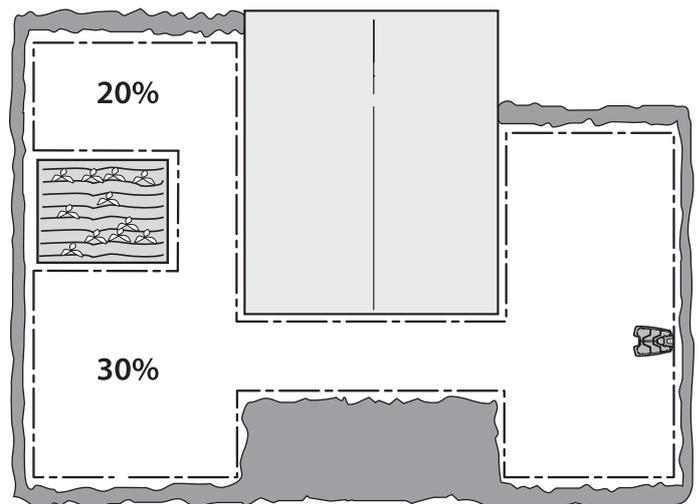
### Area X > Con che frequenza?

La frequenza con la quale il rasaerba robotizzato deve essere indirizzato all'area remota viene selezionata come proporzione del numero totale di volte che lascia la stazione di ricarica. In tutte le altre occasioni, il rasaerba robotizzato inizia a tagliare alla stazione di ricarica.

Selezionare la percentuale che corrisponde alle dimensioni dell'area remota rispetto all'area totale di lavoro. Se l'area remota è, per esempio, pari alla metà dell'area totale di lavoro, scegliere 50%. Specificare una cifra minore se l'area remota è più piccola. Se si usano più aree, tenere presente che la cifra totale non può superare il 100%.

Fare il confronto con gli esempi in *7 Esempi di giardino a pagina 63*.

Utilizzare i tasti numerici per specificare la porzione in percentuale.



3012-1086

### Area X > Disabilita/Abilita

Ogni area può essere disabilitata e abilitata senza dover immettere nuovamente le impostazioni. Selezionare Disabilita/Abilita e premere **OK**

---

# FUNZIONI DEI MENU

---

## Area X > Altro > Test

La verifica delle impostazioni selezionate può essere vista come una normale componente dell'installazione.

Utilizzando la funzione *Test*, il rasaerba robotizzato percorre la distanza massima dal cavo consentita dalla larghezza corridoio selezionata.

Per verificare le impostazioni selezionate, procedere come segue.

1. Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica.
2. Utilizzare i tasti freccia giù e destra/sinistra per selezionare l'area da sottoporre a test nella schermata *Panoramica*. Premere **OK**.
3. Selezionare *Altro* e premere **OK**.
4. Selezionare *Test* e premere **OK**.
5. Premere **START** e chiudere il portello del display.
6. Il rasaerba robotizzato lascerà ora la stazione di ricarica e inizierà a seguire il percorso specificato verso l'area remota. Verificare che il rasaerba robotizzato sia in grado di seguire il percorso per tutta la distanza richiesta.
7. La verifica è superata quando il rasaerba robotizzato è in grado di seguire il percorso selezionato fino al punto di partenza desiderato senza alcun problema.

Come misurare la distanza da un'area remota.

1. Portare il rasaerba robotizzato sulla stazione di ricarica.
2. Nel menu *Area X > Fino a che punto?* immettere una distanza che sia sicuramente superiore al valore reale. La distanza massima che può essere immessa è di 500 metri.
3. Seleziona *Area X > Altro > Test* e premere **OK**.
4. Premere **START** e chiudere il portello del display.
5. Premere **STOP** nella posizione desiderata. La distanza viene ora visualizzata sul display. Questo dato può essere inserito in *Area X > Fino a che punto?*

## Reset

Un'impostazione dell'area specifica può essere riportata alle impostazioni di fabbrica utilizzando questa funzione. Per ripristinare un'impostazione di area, selezionare *Area X* utilizzando i tasti freccia Sinistra Destra seguiti da **OK**. Selezionare *Altro* e premere **OK**. Selezionare *Reset*, quindi premere **OK**.



3012-1362

# FUNZIONI DEI MENU

## Individuazione della stazione di ricarica

Il rasaerba robotizzato può essere impostato per cercare la stazione di ricarica in uno o più dei tre modi seguenti: *Guida*, *Cavo perimetrale* e *Stazione di ricarica*. Le impostazioni di fabbrica combinano automaticamente queste tre opzioni di ricerca per trovare la stazione di ricarica il più rapidamente possibile, ma anche con un rischio minimo di formare solchi.

In giardini molto complessi, per es. con molte aree unite da passaggi stretti, il tempo necessario per trovare la stazione di ricarica diminuisce effettuando una serie di impostazioni manuali descritte di seguito.

Il rasaerba robotizzato inizia sempre la ricerca della stazione di ricarica utilizzando un metodo di ricerca casuale.

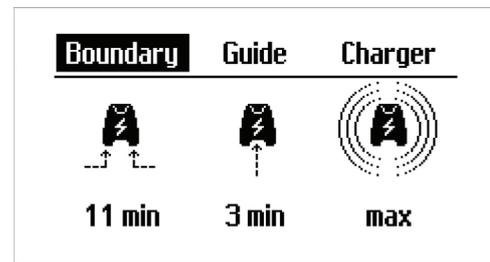
Quando il rasaerba robotizzato non riesce comunque a trovare la stazione di ricarica dopo un periodo specificato di ricerca casuale, inizia anche a cercare i cavi guida e, dopo un ulteriore intervallo di tempo, anche il cavo perimetrale per seguire uno di loro fino alla stazione di ricarica. Questo tempo viene specificato in minuti ed è chiamato Ritardo Perimetrale.

### Esempio

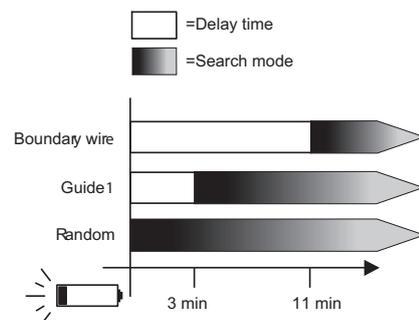
Ritardo di **3** minuti per Guida 1 e Guida 2 e **11** minuti per il cavo perimetrale. Il rasaerba robotizzato cerca in modo casuale per 3 minuti e poi cerca i cavi guida per 7 minuti. Se non ha trovato un cavo guida trascorso questo intervallo di tempo, il rasaerba robotizzato cerca ora anche il cavo perimetrale.

È ovviamente possibile specificare lo stesso ritardo perimetrale sia per i cavi guida sia per il cavo perimetrale, per esempio 5 minuti. Il rasaerba robotizzato cerca quindi in modo casuale per 5 minuti e, quando non trova la stazione di ricarica, continua a cercare seguendo i cavi guida o il cavo perimetrale, a seconda di quale raggiunge per primo.

In generale, un ritardo perimetrale elevato diminuisce il rischio di formazione di solchi (il rasaerba robotizzato trova la stazione di ricarica più spesso attraverso la ricerca casuale), ma dà tempi di ricerca più lunghi. Un ritardo perimetrale breve ha l'effetto opposto, cioè tempi di ricerca brevi con un aumento del rischio di formare solchi lungo il cavo guida e/o il cavo perimetrale.



3012-1363



3012-1349

## Panoramica

Questa funzione riassume le impostazioni selezionate per ciascun metodo di ricerca. Per modificare le impostazioni per un metodo, selezionare il metodo con i tasti freccia sinistra/destra seguiti da **OK**.

# FUNZIONI DEI MENU

## Cavo perimetrale

Utilizzare i tasti numerici per immettere il ritardo perimetrale.

Questo tempo è normalmente più lungo per *Guida* dato che normalmente è meglio che il rasaerba robotizzato segua il cavo guida fino alla stazione di ricarica. Il tempo di ritardo è normalmente specificato come un valore compreso tra 10 e 20 minuti, ma può essere più breve se il cavo guida non è installato ed è improbabile che il rasaerba robotizzato possa trovare la stazione di ricarica attraverso una ricerca casuale.

Se il rasaerba robotizzato incontra un cavo guida seguendo il cavo perimetrale, fermerà la ricerca lungo il cavo perimetrale e inizierà a seguire il cavo guida fino alla stazione di ricarica.

## Perimetrale > Disabilita/Abilita

Se è assolutamente inadeguato seguire il cavo perimetrale nell'impianto, la casella di controllo *Metodo perimetrale* deve essere deselezionata. Per disabilitare il metodo perimetrale, selezionare Disabilita e premere **OK**.

## Guida

Utilizzare i tasti numerici per immettere il ritardo perimetrale.

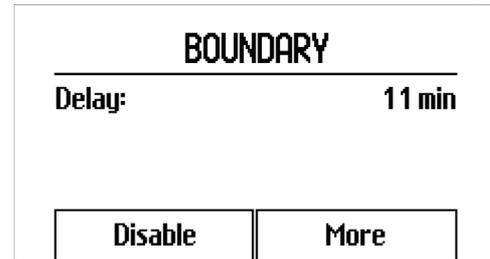
Il ritardo perimetrale normalmente viene specificato come un valore tra 0 e 10 minuti.

## Guida > Disabilita/Abilita

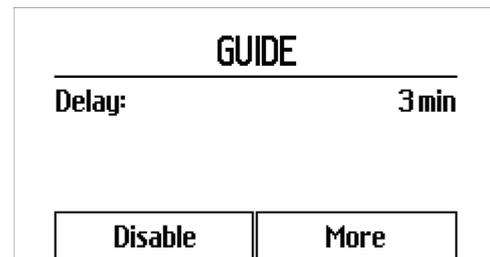
Normalmente, il metodo di guida non ha bisogno di essere disattivato, anche se non è installato alcun cavo guida. Per disabilitare il metodo Guida, selezionare *Disabilita* e premere **OK**.

## Raggio d'azione della stazione di ricarica

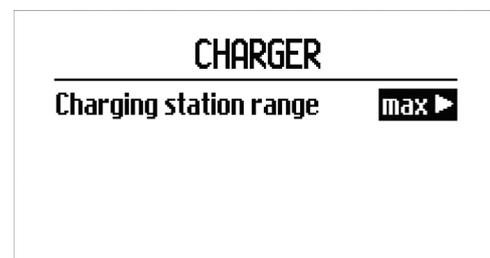
Ci possono essere motivi per ridurre il raggio d'azione della stazione di ricarica, in rari casi. Può essere necessario se, per esempio, la stazione di ricarica si trova vicino a un cespuglio o muro che impedisce al rasaerba robotizzato di agganciarsi alla stazione di ricarica, nonostante il contatto con i segnali della stazione di ricarica. In questi casi, normalmente, è meglio spostare la stazione di ricarica; se ciò non è possibile, il raggio d'azione della stazione di ricarica può essere ridotto.



3012-1364



3012-1365



3012-1366

## FUNZIONI DEI MENU

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Ridurre il raggio d'azione della stazione di ricarica solo in casi eccezionali. Normalmente è meglio spostare la stazione di ricarica in una posizione migliore nell'area di lavoro.**

### Test impostazioni

La verifica delle impostazioni selezionate può essere vista come una normale componente dell'installazione.

Per verificare le impostazioni selezionate, procedere come segue.

1. Posizionare il rasaerba robotizzato a circa 3 metri dal cavo da verificare (cavo perimetrale o cavo guida), rivolto verso il cavo.
2. Utilizzare i tasti freccia destra/sinistra per selezionare il metodo da testare nella schermata *Panoramica*.
3. Selezionare Altro e premere **OK**.
4. Selezionare Test guida nelle impostazioni Guida oppure Test destra o Test sinistra nelle impostazioni perimetrali, quindi premere **OK**.
5. Premere **START** e chiudere il portello del display.

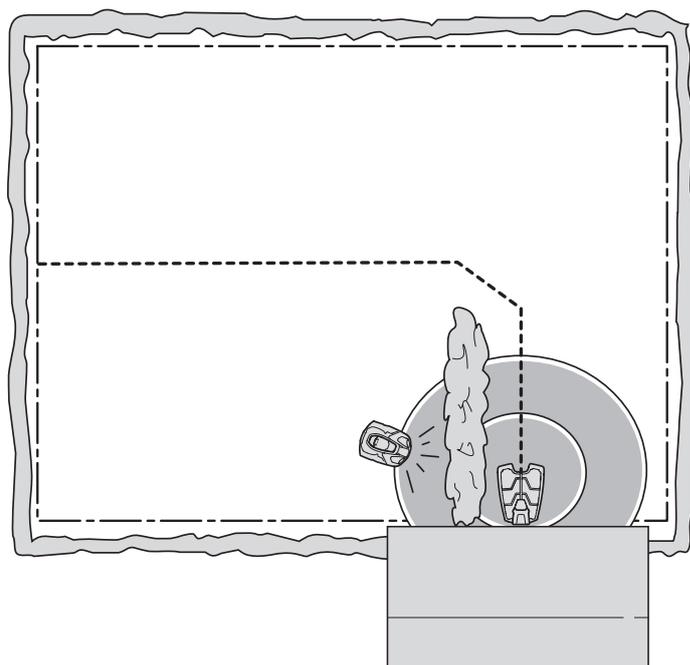
Verificare che il rasaerba robotizzato segua il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci alla stazione di ricarica. Il test può dirsi superato con successo solo se il rasaerba robotizzato è in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e di agganciarsi al primo tentativo. Se il rasaerba robotizzato non è in grado di agganciarsi al primo tentativo, tenterà nuovamente in automatico. L'installazione non è stata eseguita correttamente se al rasaerba robotizzato occorrono due o più tentativi per agganciarsi alla stazione di ricarica.

Di solito le cause per cui il rasaerba robotizzato non riesce a seguire il cavo sono ostacoli vicino al cavo che non sono stati isolati o il cavo guida che non è stato posato diagonalmente su una pendenza ripida. Verificare che la stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni contenute nei capitoli 3.2, 3.4 e 3.6.

Se sono eseguite impostazioni manuali, può anche essere stata selezionata una larghezza del corridoio sbagliata.

6. Il test può dirsi superato con successo quando il rasaerba robotizzato è in grado di seguire il cavo selezionato fino alla stazione di ricarica e di agganciarsi al primo tentativo senza problemi.

Usando *Test*, il rasaerba robotizzato percorre la massima distanza dal cavo definita in base alla larghezza corridoio selezionata.



3012-1350

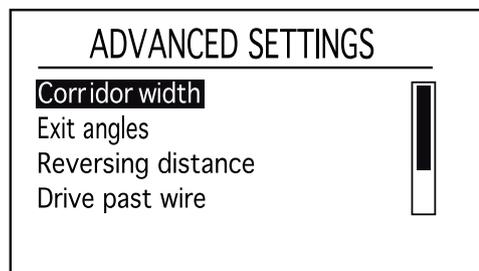
# FUNZIONI DEI MENU

## Reset

È possibile ripristinare le impostazioni di fabbrica specifiche di ciascun metodo. Per il ripristino, selezionare il metodo con i tasti freccia sinistra/destra seguiti da **OK**. Selezionare Altro, quindi Reset, infine premere **OK**.

## Avanzato

Alla voce *Avanzato* sono presenti altre impostazioni relative al comportamento del rasaerba robotizzato. Le impostazioni di questo menu sono richieste solo se è indubbiamente necessario un controllo supplementare del rasaerba, per esempio in giardini molto complessi. Le impostazioni di fabbrica sono selezionate in modo da adattarsi alla maggior parte delle aree di lavoro.



3012-1249

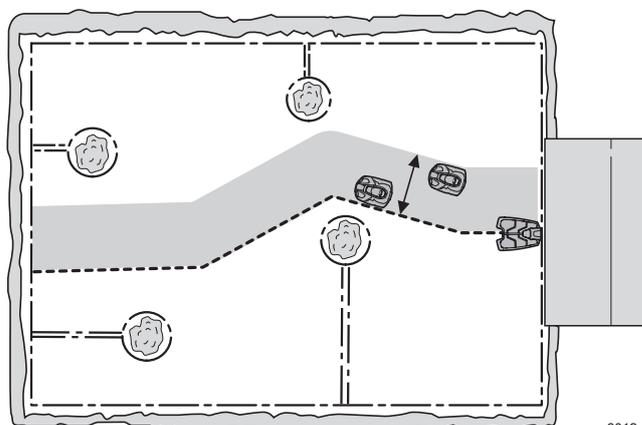
## Larghezza corridoio

La larghezza del corridoio misura la distanza dal cavo guida/cavo perimetrale che il rasaerba robotizzato può raggiungere quando lo segue in entrata e uscita dalla stazione di ricarica. L'area accanto al cavo usata dal rasaerba robotizzato è chiamata Corridoio.

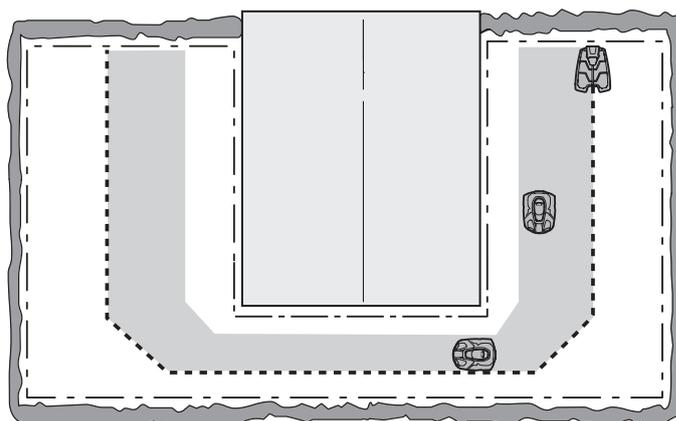
Lo scopo di funzionare a diverse distanze dal cavo è ridurre il rischio di formare solchi. Per ridurre il rischio di formazione di solchi, si raccomanda di selezionare il più ampio corridoio possibile consentito dalle dimensioni dell'area di lavoro.

Il rasaerba robotizzato regola autonomamente la larghezza del corridoio in base alle dimensioni dell'area di lavoro mentre segue un cavo guida. Il meccanismo automatico integrato permette al rasaerba robotizzato di variare la distanza dal cavo a seconda di dove si trova nell'area di lavoro. Per esempio, restringe automaticamente il corridoio nei passaggi stretti.

Per molte aree di lavoro possono essere utilizzate le impostazioni di fabbrica, cioè il rasaerba robotizzato può utilizzare autonomamente le funzioni integrate per operare nel corridoio più ampio possibile. In giardini più complessi, per es. in cui il cavo guida viene posato vicino agli ostacoli che non possono essere isolati utilizzando il cavo perimetrale, è possibile migliorare la sicurezza operativa effettuando alcune delle impostazioni manuali descritte di seguito.



3012-1076



3012-1216

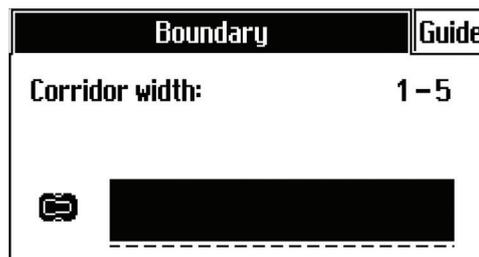
## Larghezza corridoio > Perimetrale

La larghezza del corridoio è specificata in intervalli da 1 a 9. Il primo numero dell'intervallo specifica la distanza minima dal cavo perimetrale e il secondo numero la distanza massima.

La distanza tenuta dal rasaerba robotizzato dal cavo perimetrale varia secondo il layout dell'area di lavoro. Utilizzare la funzione *Test* in *Installazione > Gestione del prato > Area X > Altro > Test* per testare i diversi valori.

Utilizzare i tasti numerici per specificare l'intervallo desiderato.

L'impostazione di fabbrica è 3-6.



3012-1367

## FUNZIONI DEI MENU

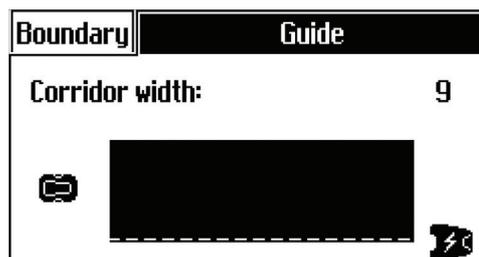
### Larghezza corridoio > Guida

La funzione Gestione corridoio automatica regola automaticamente la larghezza del corridoio guida. Se Gestione corridoio automatica è disabilitata, devono essere immesse le impostazioni manuali. Larghezza corridoio può essere impostata tra 0 e 9.

Se si specifica il valore 0, il rasaerba robotizzato resterà a cavallo del cavo guida, ovvero passerà esattamente sul cavo guida mantenendolo al centro.

Utilizzare i tasti freccia per specificare il valore desiderato.

L'impostazione di fabbrica è 9.



3012-1368

### Angoli d'uscita

Normalmente, il rasaerba robotizzato lascia la stazione di ricarica in una direzione, del settore di uscita, tra 90°-270°. Cambiando gli angoli di uscita, è più facile per il rasaerba robotizzato raggiungere l'area di lavoro più grande se la stazione di ricarica è situata in un passaggio.

### Angoli d'uscita > Settori

Il rasaerba robotizzato può essere impostato per uno o due settori di uscita. Se la stazione di ricarica si trova in un passaggio, possono essere utilizzati due angoli di uscita, per esempio 70°-110° e 250°-290°.

Quando si usano due angoli di uscita, è necessario specificare anche la frequenza con cui il rasaerba robotizzato deve lasciare la stazione di ricarica nel settore 1. Questo avviene mediante la funzione *Proporzione* specificando inizialmente una percentuale.

Per esempio, una percentuale del 75% significa che il rasaerba robotizzato lascia la stazione di ricarica nel *Settore 1* il 75% delle volte e nel *Settore 2* il 25% delle volte.

Utilizzare i tasti numerici per specificare gli angoli richiesti per i settori, in gradi, e la proporzione in percentuale.

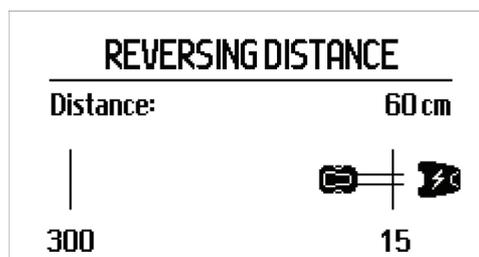


3012-1369

### Distanza di inversione

Questa funzione consente di controllare fino a che distanza il rasaerba robotizzato deve procedere in retromarcia dalla stazione di ricarica prima di iniziare a tagliare. È una funzione utile per esempio se la stazione di ricarica si trova molto all'interno di una veranda o altra zona di spazio limitato.

Utilizzare i tasti numerici per specificare la distanza desiderata di retromarcia in centimetri. L'impostazione di fabbrica è 60 cm.



3012-1370

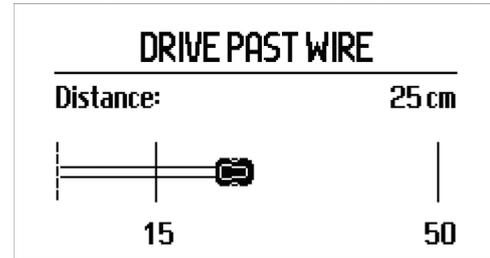
## FUNZIONI DEI MENU

### Oltrepassa il cavo

La parte anteriore del rasaerba robotizzato oltrepassa sempre il cavo perimetrale di una distanza specifica prima che il rasaerba si volti. L'altezza predefinita è 32 cm, ma questo valore può essere modificato se necessario. Può essere selezionato un valore tra 25 e 50.

Si noti che la distanza indicata è solo un valore approssimativo e deve essere considerata come un'indicazione. In realtà, la distanza reale del rasaerba robotizzato varia in funzione del cavo perimetrale.

Specificare il numero di centimetri a cui si desidera che il rasaerba robotizzato oltrepassi il cavo perimetrale e premere **OK**.



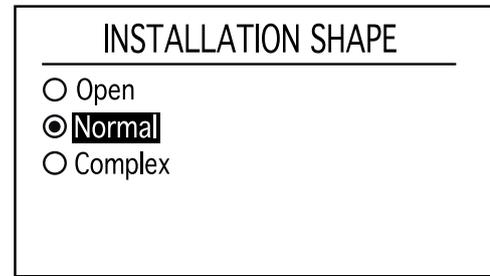
3012-1371

### Forma dell'installazione

Il rasaerba robotizzato può essere impostato per una fra tre forme di giardino: *Aperta*, *Normale* e *Complessa*.

Questa impostazione influenza il modo in cui il rasaerba robotizzato copre un'area di lavoro quando taglia.

- *Aperta*  
Adatta in un'area di lavoro costituita da una vasta area di prato aperto con pochi ostacoli e senza passaggi o quando il risultato di taglio non è uniforme su pendenze ripide.
- *Normale*  
Adatta alla maggior parte delle aree di lavoro. Progettata per aree di lavoro con un numero moderato di ostacoli e/o passaggi.
- *Complessa*  
Adatta ad aree di lavoro con molti ostacoli e/o passaggi.



3012-1255

### Gestione corridoio automatica

*Gestione corridoio automatica* significa che è lo stesso rasaerba a regolare la distanza (larghezza corridoio) dalla quale segue i cavi guida. Se *Gestione corridoio automatico* è disattivata, le impostazioni relative alla larghezza corridoio devono essere configurate manualmente per fare in modo che il rasaerba robotizzato esegua tutti i passaggi nel giardino.

L'impostazione di fabbrica prevede l'attivazione della modalità *Gestione corridoio automatico*.



3012-1372

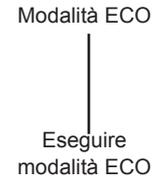
## 6.8 ECO

Questa funzione spegne automaticamente il segnale nel cavo perimetrale, nei cavi guida e nella stazione di ricarica quando il rasaerba robotizzato non sta tagliando, cioè quando il rasaerba è in carica o non può tagliare a causa delle impostazioni del timer (solo per Automower® 315).

ECO è una modalità adatta in caso siano presenti altre apparecchiature wireless non compatibili con il rasaerba robotizzato, per esempio certi auricolari o porte di garage.

Quando il segnale del cavo è spento a causa della modalità ECO, la spia di controllo nella stazione di ricarica lampeggia in verde. Quando la spia lampeggia in verde, il rasaerba robotizzato può essere avviato solo nella stazione di ricarica e non nell'area di lavoro.

In modalità ECO, è molto importante premere sempre il pulsante **STOP** prima di rimuovere il rasaerba robotizzato dalla stazione di ricarica. Diversamente, in modalità ECO non è possibile avviare il rasaerba robotizzato. Se il rasaerba è stato rimosso per errore senza prima premere il pulsante **STOP**, deve essere riposto nella stazione di ricarica e deve essere premuto il pulsante **STOP**. Solo allora il rasaerba robotizzato può essere avviato all'interno dell'area di lavoro.



### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Premere sempre il pulsante STOP prima di rimuovere il rasaerba robotizzato dalla stazione di ricarica. Altrimenti in modalità ECO il rasaerba robotizzato non verrà avviato all'interno dell'area di lavoro.**

### SETTINGS

#### Profiles

Spiral cutting

Time & date

Language

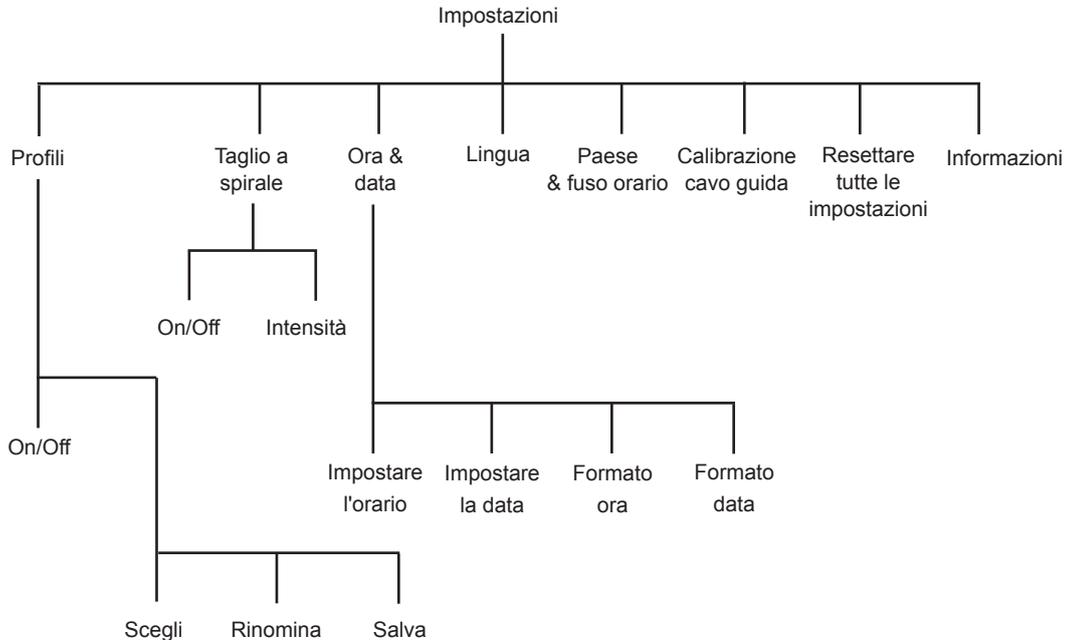


3012-1374

Selezionare Eeguire modalità ECO e premere **OK** per attivare la modalità ECO.

## 6.9 Impostazioni

Questa selezione consente di effettuare modifiche alle impostazioni generali del rasaerba robotizzato.



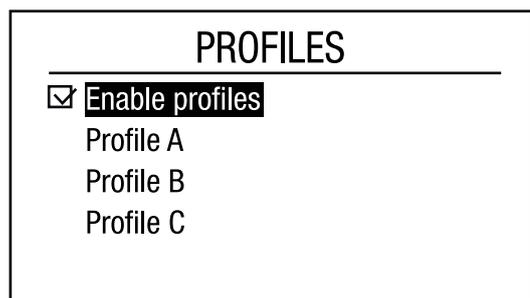
### Profili

Non applicabile al modello Automower® 310.

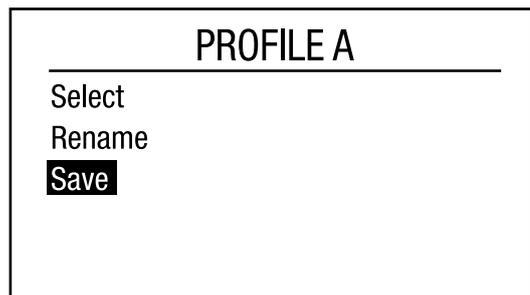
Con la funzione *Profili*, è possibile salvare diverse impostazioni utente. Ciò significa che le impostazioni possono essere facilmente memorizzate e riutilizzate se il rasaerba robotizzato, ad esempio, viene utilizzato in diversi giardini. È possibile memorizzare fino a tre profili diversi.

#### Salvataggio delle impostazioni in un profilo

- Prima di tutto, configurare nel rasaerba le impostazioni da memorizzare nel profilo.
- Selezionare *Utilizzare* profili e premere **OK**.
- Selezionare il profilo da memorizzare, spostare il cursore con i tasti freccia su e freccia giù.
- Premere **OK**.
- Selezionare *Salva* e premere **OK**, seguito dal tasto freccia sinistra e **OK**. Tutte le impostazioni dell'utente sono ora memorizzate nel profilo selezionato.
- Se vengono configurate impostazioni non memorizzate nel profilo, il simbolo \* viene visualizzato accanto al nome del profilo.



3012-572



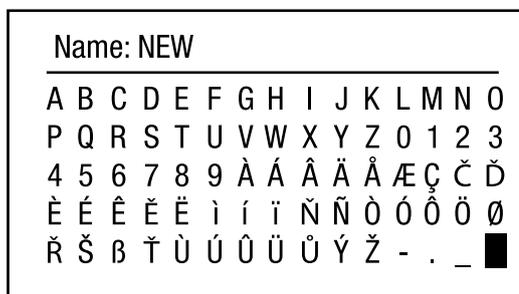
3012-574

# FUNZIONI DEI MENU

## Modifica del nome di un profilo

I nomi dei profili possono essere modificati per rendere più facile l'identificazione delle impostazioni memorizzate nel rispettivo profilo.

- Selezionare il nome del profilo da modificare.
- Premere **OK**.
- Selezionare *Rinomina* e premere **OK**.
- Spostare il cursore con i tasti freccia. Premere **OK** per selezionare una lettera. Premere **BACK** per salvare il nuovo nome.
- I nomi dei profili vengono visualizzati nel menu *Impostazioni - Profili*. Il nome del profilo selezionato è visibile anche nella schermata iniziale.



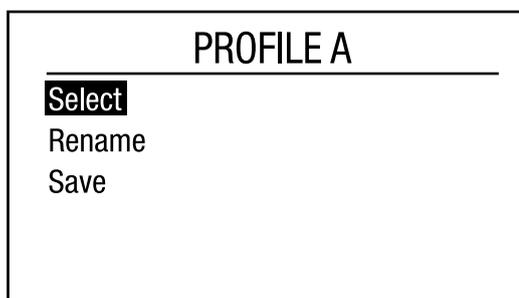
3012-575

## Utilizzo di un profilo

Per attivare e utilizzare un profilo, e quindi utilizzare le impostazioni salvate, devono essere intraprese le seguenti azioni.

- Selezionare il profilo da attivare.
- Premere **OK**.
- Selezionare *Utilizzare* e premere **OK**.

Il rasaerba robotizzato utilizzerà ora le impostazioni memorizzate nel profilo.



3012-576

## Un Automower® per diversi giardini

L'esclusiva connessione tra il rasaerba e la stazione di carica è salvata nei profili. Questo consente di collegare fino a tre stazioni di ricarica allo stesso rasaerba robotizzato.

Per collegare una nuova stazione di ricarica al rasaerba robotizzato:

- Innanzitutto, salvare un profilo da utilizzare con la stazione di ricarica originale.
- Quindi impostare il rasaerba nella nuova stazione di ricarica che sarà ad esso collegata.
- Selezionare *Nuovo segnale cavo, Vedere 6.4 Sicurezza a pagina 45*.
- Salvare un profilo per la nuova stazione di ricarica.

Per utilizzare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica originale, occorre selezionare il primo profilo. Per utilizzare il rasaerba robotizzato nella nuova stazione di ricarica, occorre selezionare il profilo in questione.

---

## FUNZIONI DEI MENU

---

### Taglio a spirale

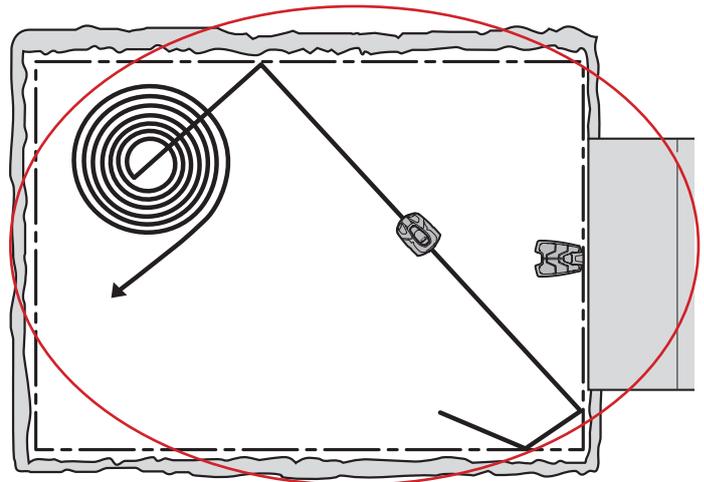
Se il rasaerba robotizzato entra in un'area in cui l'erba è più lunga della media, può cambiare il movimento tipico. Quindi può muoversi lungo un percorso a spirale per tagliare più velocemente l'area con erba più lunga.

### Taglio a spirale

Per attivare il taglio a spirale utilizzare il tasto freccia su per selezionare *On*.

### Intensità

Il livello di intensità può essere regolato per impostare quanto l'erba deve essere alta, oltre l'altezza media, perché inizi il taglio a spirale. Una bassa sensibilità significa che il taglio a spirale inizierà con minore frequenza. Una sensibilità elevata significa che il taglio a spirale inizierà più spesso.



### Ora & data

Questa funzione permette di impostare l'ora corrente e il formato richiesto dell'ora nel rasaerba robotizzato.

### Ora

Immettere l'ora corretta e premere **OK** per uscire.

### Formato ora

Portare il cursore sul formato ora richiesto: 12h/24h  
Per uscire premere **OK**.

### Data

Immettere la data e premere **OK** per uscire.

### Formato data

Collocare il cursore sul formato data richiesto:  
AAAA-MM-GG (anno-mese-giorno)  
MM-GG-AAAA (mese-giorno-anno)  
GG-MM-AAAA (giorno-mese-anno).  
Per uscire premere **OK**.

### Lingua

Impostare la lingua dei menu con questa funzione.  
Spostare il cursore sulla lingua desiderata e premere **OK**.

### Paese e fuso orario

Con questa funzione è possibile selezionare il paese in cui viene utilizzato il rasaerba robotizzato. Questa impostazione influisce anche sulla regolazione del fuso orario.

Spostare il cursore sul paese richiesto e premere **OK**.

---

# FUNZIONI DEI MENU

---

## Calibrazione del cavo guida

In rari casi può essere necessario calibrare il cavo guida. Questa operazione deve essere eseguita solo se il rasaerba robotizzato stesso lo richiede o se il rivenditore lo raccomanda.

1. Portare il rasaerba robotizzato sulla stazione di ricarica.
2. Selezionare *Calibrazione cavo guida* e premere **OK**.
3. Il rasaerba robotizzato esce dalla stazione di ricarica in retromarcia ed esegue un processo di calibrazione sul cavo guida, quindi comincia a tagliare.

## Informazioni

In questo menu, sono disponibili informazioni sulle diverse versioni software del rasaerba, sul modello e sul numero di serie.

## 6.10 Accessori

Questo menu contiene le impostazioni relative agli accessori montati sul rasaerba. Contattare il rivenditore locale per ulteriori informazioni sugli accessori disponibili.

## Coprizzazione

Questa funzione gestisce le impostazioni del coprizzazione.

### Evita collisioni con il coprizzazione

Se questa opzione viene selezionata, l'usura del rasaerba e del coprizzazione è ridotta, ma ne può conseguire un aumento dell'erba non tagliata intorno alla stazione di ricarica.

Accessori

Coprizzazione



3012-1373

### 7 Esempi di giardino

#### - Proposte di installazione e impostazioni

Adattando le impostazioni del rasaerba robotizzato e le posizioni del cavo guida in base alla forma del giardino, sarà più semplice per il rasaerba robotizzato raggiungere frequentemente tutte le zone del giardino e ottenere così un risultato di taglio perfetto.

Giardini diversi possono richiedere impostazioni diverse. Le pagine seguenti descrivono una serie di esempi di giardini con proposte di installazione e impostazioni.

Per informazioni più dettagliate sulle diverse impostazioni, *vedere 6 Funzioni dei menu a pagina 41.*

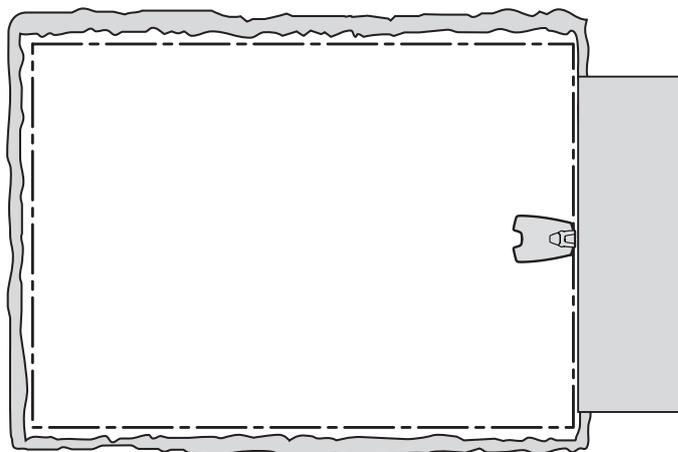
Ulteriori consigli per l'installazione sono disponibili su [www.automower.com](http://www.automower.com).

#### **INFORMAZIONI IMPORTANTI**

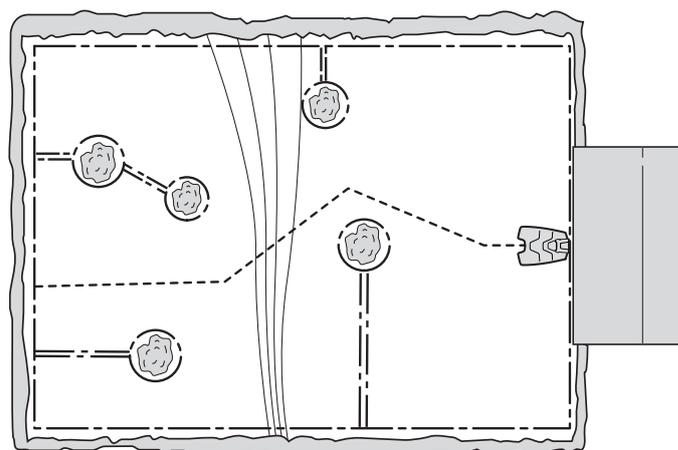
**L'impostazione predefinita per il rasaerba robotizzato è stata scelta per consentire il funzionamento sul maggior numero di diverse configurazioni possibili. Le impostazioni devono essere modificate solo in presenza di speciali condizioni di installazione.**

## ESEMPI DI GIARDINO

Proposte di installazione e impostazioni	
Area	150 m <sup>2</sup> . Area aperta e piana.
Timer	08:00 - 14:00 lunedì, mercoledì, venerdì
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	L'utilizzo del timer è consigliato per evitare che l'erba sembri calpestata, poiché l'area è notevolmente inferiore alla capacità massima del rasaerba robotizzato.  Dato che l'area è aperta e senza complicazioni, non vi è alcuna necessità di un cavo guida in questa installazione.
Area	500 m <sup>2</sup> . Una serie di aree e una pendenza del 35%.
Timer	08:00-18:00 Lunedì, martedì, mercoledì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Posare il cavo guida obliquamente su una pendenza ripida.



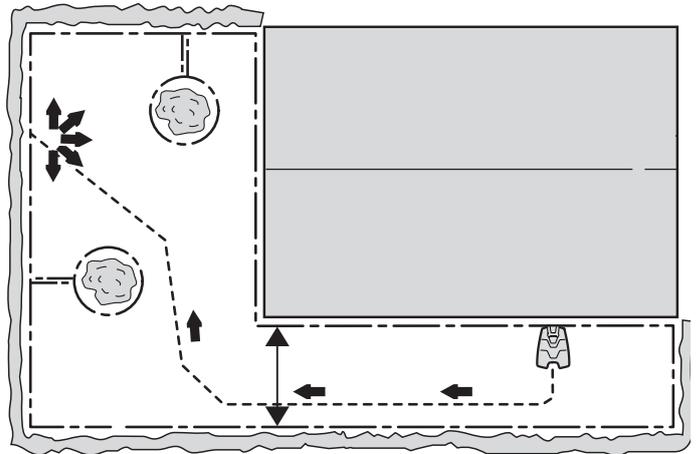
3012-1331



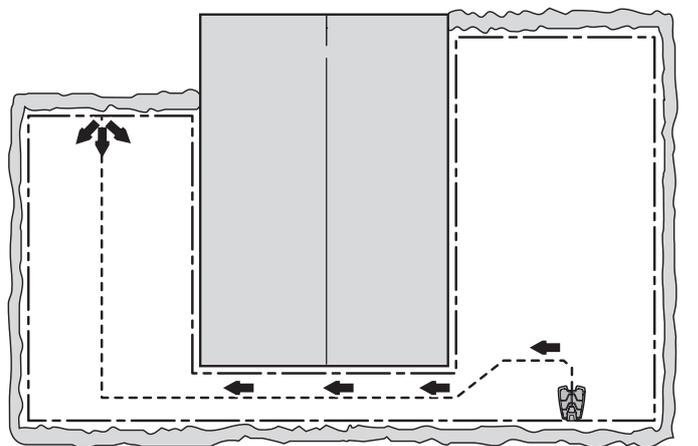
3012-1332

## ESEMPI DI GIARDINO

Area	800 m <sup>2</sup> . Giardino a forma di L con stazione di ricarica installata nell'area stretta. Contiene un paio di aree.
Timer	08:00-23:00 Lunedì, martedì, mercoledì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Guida <i>Proporzione</i> 60%
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il valore <i>Proporzione</i> per Guida deve essere specificato come valore corrispondente alla parte più ampia dell'area di lavoro in quanto la maggior parte dell'area di lavoro può essere raggiunta facilmente dal rasaerba robotizzato seguendo il cavo guida dalla stazione di ricarica.
Area	1.000 m <sup>2</sup> . Giardino a forma di U collegato con un passaggio stretto.
Timer	01:00 - 17:00 Da lunedì a sabato
Gestione del prato	Guida <i>Proporzione</i> 40%
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il rasaerba robotizzato possa facilmente individuare il lato sinistro dell'area di lavoro. Viene selezionato <i>Proporzione</i> 40% in quanto l'area di sinistra è circa la metà dell'area totale.



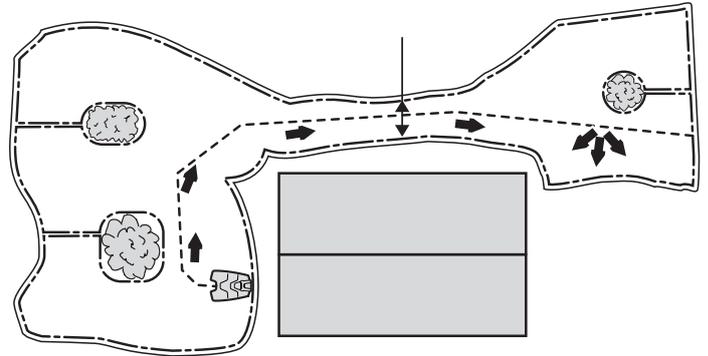
3012-1333



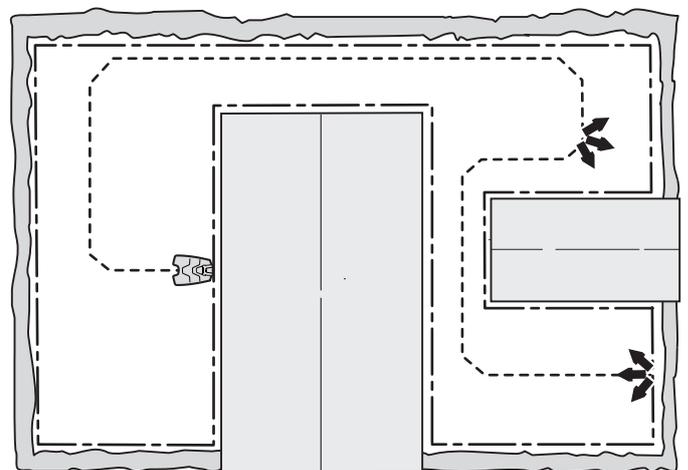
3012-1213

## ESEMPI DI GIARDINO

Area	800 m <sup>2</sup> . Area di lavoro asimmetrica con un passaggio stretto e una serie di aree isolate.
Timer	08:00-23:00 Lunedì, martedì, mercoledì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Proporzione guida 30%
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il rasaerba robotizzato possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato destro dell'area di lavoro. Dato che l'area di destra rappresenta solo una piccola parte dell'area di lavoro, è possibile usare le impostazioni di fabbrica per <i>Gestione del prato</i> .
Area	800 m <sup>2</sup> . Tre aree collegate con due passaggi stretti.
Timer	08:00-23:00 Lunedì, martedì, mercoledì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	<i>Area 1</i> Proporzione guida 25% <i>Area 2</i> Proporzione guida 25%
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Dato che l'area di lavoro comprende diverse aree collegate da passaggi stretti, è necessario utilizzare <i>Gestione del prato</i> per creare diverse aree in modo da ottenere un risultato uniforme di taglio sull'intera area di lavoro.



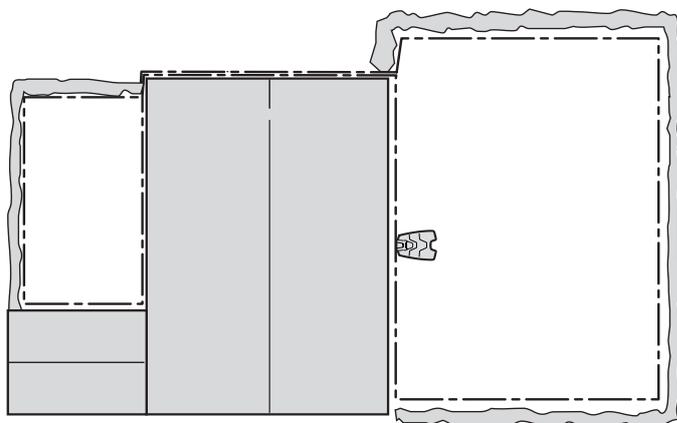
3012-1334



3012-1335

## ESEMPI DI GIARDINO

Area	500 m <sup>2</sup> + 100 m <sup>2</sup> in un'area secondaria.
Timer	Area principale: 08:00-20:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	L'area secondaria viene tagliata usando la modalità <i>Area secondaria</i> il mercoledì e la domenica. Dato che l'area è aperta e senza complicazioni, non vi è alcuna necessità di un cavo guida in questa installazione.



3012-1336

## 8 Manutenzione

Per una migliore affidabilità di funzionamento e una maggiore durata di esercizio, controllare e pulire il rasaerba robotizzato regolarmente e sostituire le parti usurate, se necessario. *Vedere 8.4 Pulizia a pagina 70* per ulteriori dettagli sulla pulizia.

Al primo utilizzo del rasaerba robotizzato, ispezionare il disco lame e le lame una volta alla settimana. Se l'usura in questo periodo risulta ridotta, aumentare l'intervallo di ispezione.

È importante che il disco lame ruoti agevolmente. I bordi delle lame non devono essere danneggiati. La durata utile delle lame varia notevolmente e dipende dai seguenti fattori.

- Tempo di funzionamento e dimensioni dell'area di lavoro.
- Tipo di erba.
- Tipo di terreno.
- Presenza di oggetti quali pigne, frutta caduta, giocattoli, attrezzi, pietre, radici e simili.

La durata normale è da 2 a 6 settimane, se usato con la massima capacità dell'area, e oltre per aree più piccole. *Vedere 8.7 Lame a pagina 72* per la sostituzione delle lame.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

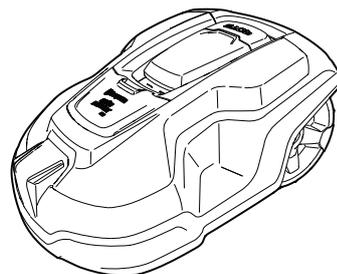
**L'utilizzo di lame non affilate dà un risultato di taglio peggiore. L'erba non viene tagliata in modo netto ed è necessaria più energia, pertanto il rasaerba robotizzato non taglia un'area così ampia.**

### 8.1 Rimessaggio invernale

#### Il rasaerba robotizzato

Il rasaerba robotizzato deve essere pulito accuratamente prima del rimessaggio invernale. *Vedere 8.4 Pulizia a pagina 70.*

Per garantire la funzionalità e la durata utile della batteria, è della massima importanza caricare completamente il rasaerba robotizzato prima di riporlo per l'inverno. Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica con il portello aperto finché l'icona della batteria sul display non indica che la batteria è completamente carica. Portare quindi l'interruttore principale su 0.



3012-1305

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

**La batteria deve essere caricata completamente prima di riporla per l'inverno. Se la batteria non viene caricata completamente, può danneggiarsi e in alcuni casi divenire inutilizzabile.**

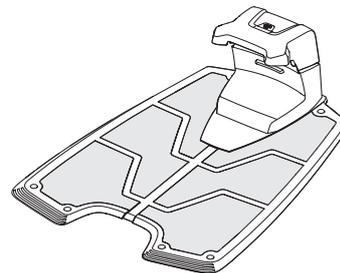
Controllare le condizioni di usura di componenti quali lame e cuscinetti delle ruote anteriori. Riparare o sostituire, se necessario, per accertarsi che il rasaerba robotizzato sia in buone condizioni prima della stagione successiva.

Riporre il rasaerba robotizzato in un luogo asciutto e al riparo dal gelo. È disponibile una staffa a parete appositamente progettata per rasaerba robotizzati e stazioni di ricarica Automower®. La staffa a parete è ideale per riporre il rasaerba durante la stagione invernale. Contattare il rivenditore per maggiori informazioni.

## La stazione di ricarica

Conservare la stazione di ricarica e il trasformatore al chiuso. Il cavo perimetrale e il cavo guida possono essere interrati. Le estremità dei cavi devono essere protette dall'umidità, ad esempio collegandole a un giunto originale o immergendole in un contenitore pieno di grasso.

Se non è possibile conservare la stazione di ricarica al chiuso, dovrà essere collegata alla rete elettrica, al cavo perimetrale e ai cavi guida per tutto l'inverno.



3012-1041

## 8.2 Manutenzione invernale

Consegnare il rasaerba robotizzato a un rivenditore per eseguire l'assistenza prima del rimessaggio invernale. Una manutenzione invernale regolare è un buon modo per mantenere il rasaerba robotizzato in buono stato per un lungo periodo di tempo e creare le condizioni ottimali per non avere interruzioni nella stagione successiva.

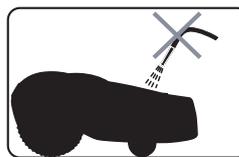
Di solito la manutenzione include le seguenti operazioni.

- Pulizia totale del corpo, del telaio, del disco lame e di tutte le altre parti mobili.
- Verifica dei componenti e del funzionamento del rasaerba.
- Controllo e, se necessario, sostituzione dei componenti usurati quali, ad esempio, le lame e i cuscinetti.
- Verifica della capacità della batteria del rasaerba e all'occorrenza una raccomandazione di sostituzione.

All'occorrenza il rivenditore può anche aggiornare il rasaerba robotizzato con il nuovo software, implementando le eventuali nuove funzioni.

## 8.3 Dopo il rimessaggio invernale

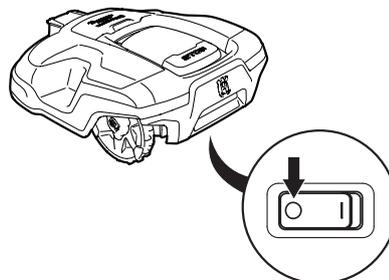
Prima dell'utilizzo controllare che il rasaerba robotizzato, le lamelle di contatto e le lamelle di ricarica siano puliti. Se le lamelle di contatto o di ricarica risultano bruciate o incrostate, pulirle usando un panno abrasivo a grana fine. Verificare che l'ora e la data del rasaerba siano corrette.



3012-271

## 8.4 Pulizia

È importante mantenere pulito il rasaerba robotizzato. Un rasaerba robotizzato con quantità eccessive di erba attaccate percorrerà con maggiore difficoltà le pendenze, non eseguirà un buon lavoro e sarà esposto a maggiore usura e danni. Si consiglia di pulire con una spazzola morbida.



3012-1301

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Per la pulizia del rasaerba robotizzato, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione, né acqua corrente. Non utilizzare mai solventi per la pulizia.**



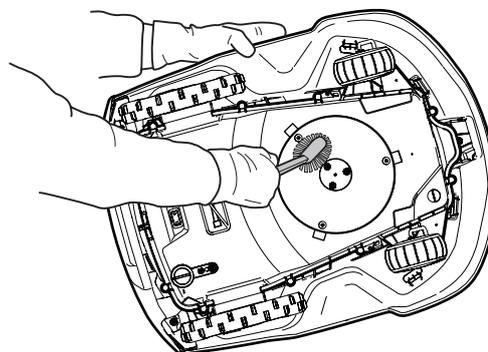
3012-272

## Telaio e disco lame

1. Posizionare l'interruttore principale su 0.
2. Usare i guanti di protezione.
3. Sollevare il rasaerba robotizzato su un lato.
4. Pulire il disco lame e il telaio utilizzando per esempio una spazzola per stoviglie.

Contemporaneamente, verificare che la piastra di scorrimento ruote liberamente rispetto al disco lame.

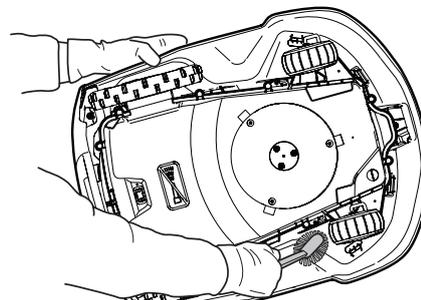
Se lunghi fili d'erba o altri oggetti entrano all'interno, possono ostacolare il disco lame. Anche il minimo attrito può provocare un maggiore consumo di energia e tempi di taglio prolungati e, nel peggiore dei casi, può impedire al rasaerba robotizzato di tagliare prati di grandi dimensioni. Il disco lame deve essere rimosso per eseguire una pulizia più accurata. Se necessario, contattare il rivenditore.



3012-1337

## Telaio

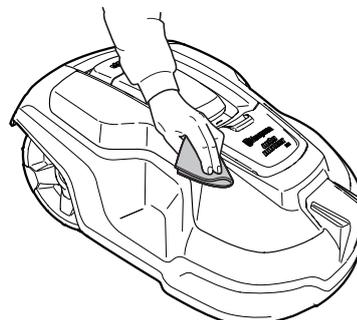
Pulire il lato inferiore del telaio. Spazzolare o pulire con un panno umido.



3012-1338

## Ruote

Pulire l'area attorno alla ruota anteriore e alle ruote posteriori, nonché il braccetto della ruota anteriore.



3012-1339

## Scocca

Usare una spugna morbida e umida o un panno per pulire la scocca. Se il corpo è molto sporco, può essere necessario utilizzare una soluzione di sapone o un detergente per stoviglie.

## Stazione di ricarica

Pulire la stazione di ricarica regolarmente da erba, foglie, ramoscelli e altri oggetti che potrebbero ostacolare l'aggancio.

## 8.5 Trasporto e spostamenti

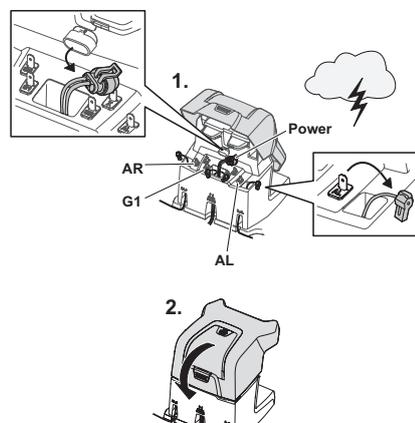
Mettere in sicurezza la macchina durante il trasporto. È importante che il rasaerba robotizzato non si muova durante il trasporto, ad esempio, tra prati diversi.

Le batterie agli ioni di litio sono soggette ai requisiti di legge sulle merci pericolose.

Per il trasporto commerciale, ad esempio ad opera di terzi, spedizionieri, occorre soddisfare speciali requisiti di imballaggio e di etichettatura.

Per la preparazione del materiale da spedire, è necessaria la consultazione di un esperto di materiali pericolosi. Si prega di attenersi anche alle regolamentazioni nazionali più dettagliate.

Avvolgere con nastro o bloccare i contatti aperti e imballare la batteria in modo che non possa spostarsi all'interno della confezione.



3012-1340

## 8.6 In caso di temporale

Per ridurre il rischio di danni a componenti elettrici del rasaerba robotizzato e della stazione di ricarica, si consiglia di scollegare tutte le connessioni alla stazione di ricarica (alimentazione, cavo perimetrale e cavi guida) in caso di rischio di temporali.

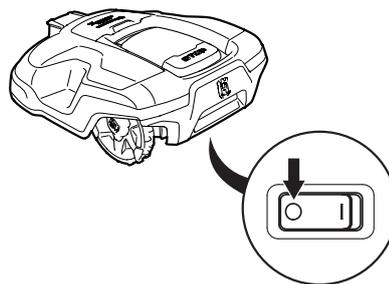
1. Accertarsi che i cavi siano contrassegnati con le apposite etichette per semplificare i collegamenti. I collegamenti della stazione di ricarica sono contrassegnati AR, AL, G1.
2. Scollegare tutti i cavi.
3. Chiudere il coperchio della stazione di ricarica per proteggere i collegamenti dalla pioggia.
4. Collegare tutti i cavi se non vi è più alcun rischio di temporale. È importante che ogni cavo sia collegato al posto giusto.

## 8.7 Lame



### AVVERTENZA

Utilizzare sempre lame e viti originali quando vengono sostituite. Se si sostituiscono solo le lame e si riutilizza la vite, quest'ultima può usurarsi durante la falciatura e il taglio. Le lame possono quindi essere scagliate fuori da sotto la scocca e causare lesioni gravi.



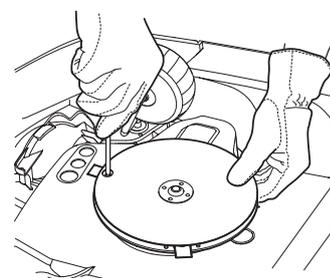
3012-1301



3012-272

Il rasaerba robotizzato è dotato di tre lame avvitate al disco. Tutte e tre le lame e le viti devono essere sostituite contemporaneamente per ottenere un sistema di taglio bilanciato.

È possibile scegliere dagli accessori vari tipi di lame di taglio con diverse caratteristiche. Utilizzare solo lame approvate Husqvarna AB. Contattare il rivenditore per maggiori informazioni.



3012-1207

Per sostituire le lame, procedere come segue.

1. Posizionare l'interruttore principale su 0.
2. Usare i guanti di protezione.
3. Capovolgere il rasaerba robotizzato.
4. Girare la piastra sottodisco libera in modo tale che i relativi fori siano allineati con la vite della lama.
5. Rimuovere la vite. Usare un cacciavite a taglio o a croce.
6. Rimuovere la lama e la vite.
7. Avvitare la nuova lama e la nuova vite.

## 8.8 Batteria

La batteria non necessita di manutenzione, ma ha una durata che varia da 2 a 4 anni.

La vita della batteria dipende dalla durata della stagione e dal numero di ore di utilizzo giornaliero del rasaerba robotizzato. Con una stagione lunga e molte ore di utilizzo giornaliero, la batteria dovrà essere sostituita con maggior frequenza.

Contattare il rivenditore per sostituire la batteria.

### 9 Anomalie di funzionamento

In questo capitolo è elencata una serie di messaggi che possono essere visualizzati nel display in caso di guasto. Per ogni messaggio si suggerisce ad una possibile causa, le azioni da intraprendere.

Questo capitolo descrive inoltre alcuni sintomi che possono aiutare l'utente a capire se il rasaerba robotizzato non funziona come dovrebbe.

Ulteriori suggerimenti sulle azioni da intraprendere in caso di guasto o ulteriori sintomi sono disponibili sul sito [www.automower.com](http://www.automower.com).

#### 9.1 Messaggi di guasto

Di seguito è elencata una serie di messaggi di guasto che possono essere visualizzati nel display del rasaerba robotizzato. Se lo stesso messaggio viene visualizzato spesso, contattare il proprio rivenditore.

Messaggio	Causa	Azione
<i>Motore ruota bloccato, sx</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Controllare la ruota motrice e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
<i>Motore ruota bloccato, dx</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Controllare la ruota motrice e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
<i>Motore di taglio bloccato</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti intorno al disco lame.	Controllare il disco lame e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
	Il disco lame si trova in una pozza d'acqua.	Spostare il rasaerba robotizzato e se possibile evitare che si raccolgano pozze d'acqua nell'area di lavoro.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

<i>No segnale cavo</i>	Il trasformatore non è collegato.	Controllare il collegamento della presa di rete e verificare se è scattato un salvavita.
	Il cavo a bassa tensione è danneggiato o non è collegato.	Verificare che il cavo a bassa tensione non sia danneggiato. Verificare inoltre che sia correttamente collegato alla stazione di ricarica e al trasformatore.
	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. <i>Vedere 3.5 Collegamento del cavo perimetrale a pagina 27.</i>
	Cavo perimetrale interrotto.	Individuare l'interruzione. <i>Vedere 9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo perimetrale a pagina 79.</i> Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
	La modalità ECO è attivata e il rasaerba robotizzato ha tentato un avviamento fuori dalla stazione di ricarica.	Posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica, premere il pulsante <b>START</b> e chiudere il portello. <i>Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 59.</i>
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 15.</i>
	Collegamento interrotto tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo. <i>Vedere 6.4 Sicurezza a pagina 45.</i>
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
<i>Intrappolato</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa del blocco.
	Il rasaerba robotizzato è intrappolato tra alcuni ostacoli.	Controllare se vi siano ostacoli che impediscono al rasaerba robotizzato di spostarsi.
<i>Fuori area di lavoro</i>	Le connessioni del cavo perimetrale alla stazione di ricarica sono incrociate.	Controllare che il cavo perimetrale sia collegato correttamente.
	Il cavo perimetrale è troppo vicino al bordo dell'area di lavoro.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 15.</i>
	L'area di lavoro è troppo in pendenza vicino al cavo perimetrale.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 15.</i>
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 15.</i>
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
	Il rasaerba robotizzato non riesce a distinguere il segnale con quello proveniente da un'altra installazione vicina.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo. <i>Vedere 6.4 Sicurezza a pagina 45.</i>

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

<i>Codice PIN errato</i>	È stato immesso un codice PIN errato. Dopo cinque tentativi di inserimento, la testiera si blocca per cinque minuti.	Immettere il codice PIN corretto. Contattare il rivenditore locale se si è dimenticato il codice PIN.
<i>Non avanza</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
	L'area di lavoro presenta una pendenza ripida.	La pendenza massima garantita è 40%. Pendenze maggiori devono essere escluse. <i>Vedere 3.4 Installazione del cavo perimetrale a pagina 21.</i>
	Il cavo guida non è stato posato obliquamente su una pendenza.	Se il cavo guida è posato su una pendenza, deve essere posato obliquamente lungo tutta la pendenza. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.</i>
<i>Motore ruota sovraccarico, dx</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
<i>Motore ruota sovraccarico, sx</i>		
<i>Stazione di ricarica bloccata</i>	Il rasaerba robotizzato ha effettuato alcuni tentativi di ricarica, ma il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto è insufficiente.	Posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e controllare che il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto sia corretto.
	Un oggetto ostacola il rasaerba robotizzato.	Rimuovere l'oggetto.
<i>Bloccato in stazione di ricarica</i>	È presente un ostacolo sul percorso del rasaerba robotizzato che gli impedisce di lasciare la stazione di ricarica.	Rimuovere l'oggetto.
<i>Rovesciato</i>	Il rasaerba robotizzato si trova in forte pendenza oppure si è rovesciato.	Girare il rasaerba robotizzato nella posizione corretta verso l'alto.
<i>Necessita carica manuale</i>	Il rasaerba robotizzato è impostato in modalità di funzionamento <i>Area secondaria</i> .	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
<i>Prossimo avvio hh:mm</i>	Le impostazioni del timer impediscono al rasaerba robotizzato di entrare in funzione.	Modificare le impostazioni del timer. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 43.</i>
	Non applicabile per il modello Automower® 315. Il rasaerba robotizzato è attualmente in modalità standby.	Il rasaerba robotizzato deve rimanere nella stazione di ricarica per almeno 6 ore al giorno. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
	L'orologio del rasaerba robotizzato non visualizza l'ora corretta.	Impostare l'ora. <i>Vedere Ora &amp; data a pagina 61.</i>

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

### 9.2 Info messaggi

Di seguito è elencata una serie di messaggi di informazione che possono essere visualizzati nel display del rasaerba robotizzato. Si consiglia di contattare il rivenditore se viene visualizzato spesso lo stesso messaggio. Verificare che l'installazione sia stata eseguita come descritto nel manuale operatore. Quindi contattare il rivenditore locale.

Messaggio	Causa	Azione
<i>Batteria in esaurimento</i>	Il rasaerba robotizzato non trova la stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 15.</i>
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Individuare l'interruzione e correggerla.
	La batteria è esausta.	Contattare il rivenditore per controllare ed eventualmente sostituire la batteria.
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. <i>Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 77.</i>
<i>Impostazioni ripristinate</i>	Conferma che è stata eseguita la funzione <i>Resettare tutte le impostazioni.</i>	Questo è normale. Non è richiesto alcun intervento.
<i>Guida non trovata</i>	Il cavo guida non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo guida sia ben collegato alla stazione di ricarica. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.</i>
	Interruzione nel cavo guida.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo guida con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
	Il cavo guida non è collegato al cavo perimetrale.	Controllare che il cavo guida sia collegato correttamente al cavo perimetrale. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.</i> Collegare con un giunto originale.
<i>Calibrazione fili guida fallita</i>	Il rasaerba robotizzato non è riuscito a calibrare il cavo guida.	Verificare che i cavi guida siano stati installati seguendo le istruzioni, <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28</i>
<i>Calibrazione fili guida completata</i>	Il rasaerba robotizzato è riuscito a calibrare il cavo guida.	Non è richiesto alcun intervento.
<i>Impossibile trovare la posizione Home</i>	Il rasaerba robotizzato ha seguito il cavo perimetrale per diversi giri senza trovare la stazione di ricarica.	L'installazione non è stata eseguita correttamente. <i>Vedere Posa del cavo perimetrale a pagina 25.</i>
		Errata impostazione della larghezza del corridoio sul cavo perimetrale. <i>Vedere Individuazione della stazione di ricarica a pagina 13.</i>
		Il rasaerba è stato avviato su un'area secondaria con l'impostazione Area principale.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

### 9.3 Spia della stazione di ricarica

Per indicare che l'impianto funziona correttamente, la spia della stazione di ricarica deve emettere una luce verde fissa. Se la luce della spia è diversa, attenersi alla seguente guida di ricerca dei guasti.

Ulteriore assistenza per la ricerca dei guasti è disponibile sul sito [www.automower.com](http://www.automower.com). Per ulteriore assistenza nella ricerca dei guasti, contattare il rivenditore locale.

Luce	Causa	Azione
<i>Luce verde fissa</i>	Segnale buono	Non è richiesto alcun intervento.
<i>Luce verde lampeggiante</i>	Segnale buono, modalità ECO attivata.	Non è richiesto alcun intervento. Per ulteriori informazioni sulla modalità ECO, vedere 6.9 <i>Impostazioni a pagina 59</i> .
<i>Luce blu lampeggiante</i>	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. Vedere 3.5 <i>Collegamento del cavo perimetrale a pagina 27</i> .
	Interruzione nel cavo perimetrale.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
<i>Luce rossa lampeggiante</i>	Interruzione dell'antenna nella stazione di ricarica.	Contattare il rivenditore locale.
<i>Luce blu fissa</i>	Segnale debole a causa di un cavo perimetrale troppo lungo. La lunghezza massima del cavo è 800 metri.	Non è richiesta alcuna azione se il rasaerba robotizzato funziona come dovrebbe.
		Accorciare il cavo perimetrale riducendo l'area di lavoro o sostituendo le isole con ostacoli contro i quali il rasaerba robotizzato possa scontrarsi.
<i>Luce rossa fissa</i>	Scheda della stazione di ricarica difettosa.	Contattare il rivenditore locale.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

### 9.4 Sintomi

Se il rasaerba robotizzato non funziona come previsto, attenersi alla seguente guida di ricerca dei guasti.

Sul sito [www.automower.com](http://www.automower.com) è stata inserita una sezione domande frequenti (FAQ) che fornisce risposte più dettagliate a una serie di domande standard. Se anche in questo modo non è possibile trovare il motivo del guasto, contattare il rivenditore locale.

Sintomi	Causa	Azione
<i>Il rasaerba robotizzato ha difficoltà ad agganciarsi alla stazione di ricarica</i>	La stazione di ricarica è in pendenza.	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie perfettamente piana. <i>Vedere 3.2 Installazione della stazione di ricarica a pagina 16.</i>
	Il cavo perimetrale non è posato correttamente vicino alla stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica sia stata installata seguendo le istruzioni. <i>Vedere 3.2 Installazione della stazione di ricarica a pagina 16.</i>
<i>Risultati di taglio irregolari</i>	Il rasaerba robotizzato funziona per un numero insufficiente di ore al giorno.	Aumentare le ore di esercizio. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 43.</i>
		Non applicabile per il modello Automower® 310. Il timer stagionale rileva che il prato è stato tagliato più di quanto non lo sia effettivamente. Aumentare il livello di intensità del timer stagionale. Se questo non risolve il problema, disattivare il timer stagionale.
	La forma dell'area di lavoro richiede l'utilizzo di impostazioni manuali, affinché il rasaerba robotizzato possa orientarsi verso tutte le aree remote.	Utilizzare anche <i>Gestione del prato</i> per guidare il rasaerba robotizzato verso una o più aree remote. <i>Vedere 6.7 Installazione a pagina 49.</i>
	Area di lavoro troppo ampia.	Provare a limitare l'area di lavoro o aumentare il tempo di lavoro. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 43.</i>
	Lame poco affilate.	Sostituire tutte le lame e le viti in modo che le parti rotanti siano bilanciate. <i>Vedere 8.7 Lame a pagina 72.</i>
	Accumulo di erba sul disco lame o attorno all'albero motore.	Verificare che la piastra di scorrimento del disco lame ruoti agevolmente. In caso contrario, allentare il disco lame e rimuovere erba e corpi estranei. <i>Vedere 8.5 Trasporto e spostamenti a pagina 71.</i>
<i>Orario di funzionamento del rasaerba robotizzato errato</i>	Deve essere impostato l'orologio del rasaerba robotizzato.	Impostare l'orologio. <i>Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 59.</i>
	Gli orari di avviamento e arresto non sono corretti.	Ripristinare le impostazioni di ora iniziale e ora finale per il taglio. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 43.</i>
<i>Il rasaerba robotizzato vibra</i>	Lame danneggiate possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Controllare lame e viti e sostituirle all'occorrenza. <i>Vedere 8.7 Lame a pagina 72.</i>
	Molte lame nella stessa posizione possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Verificare che su ogni vite sia montata solo una lama.
<i>Il rasaerba robotizzato funziona, ma il disco lame non gira</i>	Il rasaerba robotizzato segue un cavo guida o cavo perimetrale dalla o verso la stazione di ricarica.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

<i>Il rasaerba robotizzato presenta una durata operativa inferiore rispetto al solito tra una carica e l'altra</i>	Erba o corpi estranei bloccano il disco lame.	Rimuovere e pulire il disco lame. <i>Vedere 8.4 Pulizia a pagina 70.</i>
	La batteria è esausta.	Contattare il rivenditore locale.
<i>I tempi di taglio e di ricarica sono più brevi del solito</i>	La batteria è esausta.	Contattare il rivenditore locale.
<i>Il rasaerba robotizzato spesso descrive movimenti circolari o a spirale</i>	Il taglio a spirale è parte integrante del movimento del rasaerba robotizzato.	Regolare la frequenza del taglio a spirale. La funzione può essere disabilitata se necessario. <i>Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 59.</i>

### 9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo perimetrale

Le interruzioni nel cavo sono solitamente provocate da danni materiali involontari, come ad esempio, lavorando con la vanga. Nei Paesi soggetti alla formazione di gelo, anche le pietre appuntite spostate nel terreno possono danneggiare il cavo. Le interruzioni possono inoltre essere provocate da un'eccessiva tensione applicata al cavo durante l'installazione.

Tagliando l'erba troppo corta subito dopo l'installazione si può danneggiare l'isolamento del cavo. Alcuni danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi.

Una giunzione del cavo non corretta può inoltre provocare interruzioni diverse settimane dopo averla effettuata.

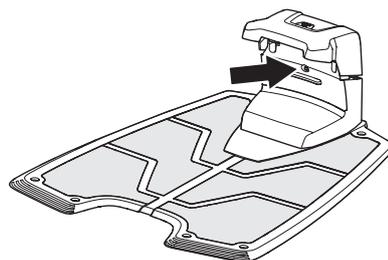
Una giunzione errata può, per esempio, derivare dal fatto che non si è serrato a sufficienza il giunto originale con le pinze o dall'aver usato un giunto di qualità inferiore rispetto a quello originale. Verificare tutti i collegamenti tra i cavi prima di cercare altri eventuali guasti.

È possibile individuare l'interruzione in un cavo dimezzando gradualmente la lunghezza del perimetro rispetto al punto sul quale potrebbe essersi verificata l'interruzione, finché non sarà rimasta solo una sezione molto corta di cavo.

Il metodo seguente non funziona se la modalità ECO è attiva. Assicurarsi in primo luogo che la modalità ECO sia disattivata. *Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 59.*

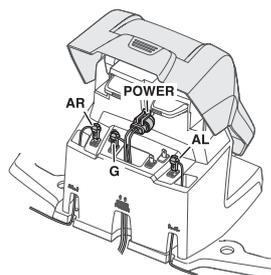
## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

1. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia blu e lampeggiante, a indicare la presenza di un'interruzione nel cavo perimetrale. Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 77.



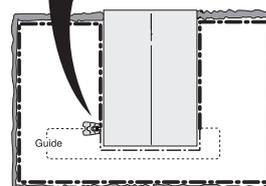
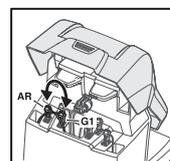
3012-1066

2. Verificare che i collegamenti del cavo perimetrale alla stazione di ricarica siano effettuati correttamente e non siano difettosi. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia ancora blu e lampeggiante.



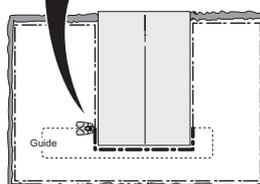
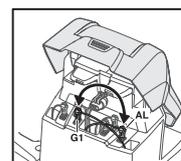
3012-1341

3. Invertire i collegamenti tra il cavo guida e il cavo perimetrale sulla stazione di ricarica.
  - a) Invertire il collegamento AL e G1.  
Se la spia è verde e fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra AL e il punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).



3012-1342

- b) Rimettere AL e G1 nelle rispettive posizioni originali. Quindi invertire AR e G1.  
Se la spia è verde fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra AR e il punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).

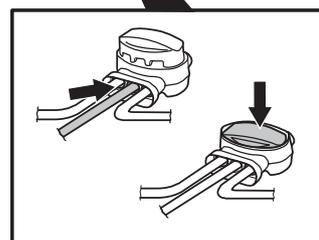
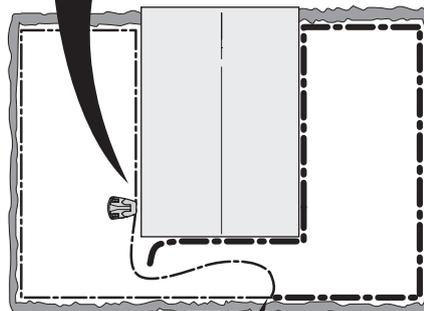
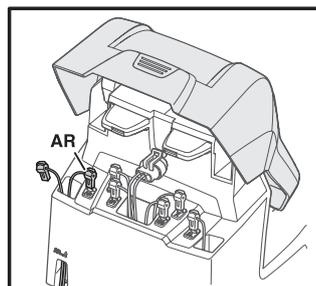


3012-1343

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

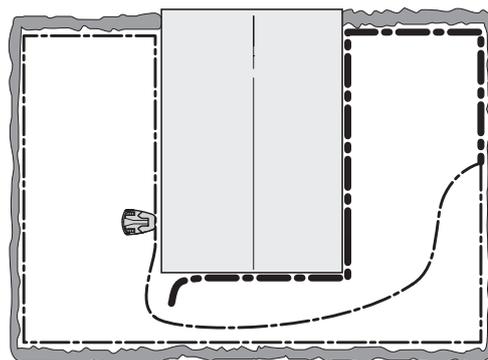
4. a) Presupponendo che la spia è verde fissa nella fase 3a) descritta sopra, ripristinare tutti i collegamenti nelle rispettive posizioni originali. Quindi scollegare AR. Collegare un nuovo cavo ad AR. Collegare l'altra estremità del nuovo cavo in un punto centrale dell'impianto.

Se la spia è verde, l'interruzione si trova sul cavo tra l'estremità scollegata e il punto in cui il nuovo cavo è collegato (linea nera spessa nella figura).



3012-1210

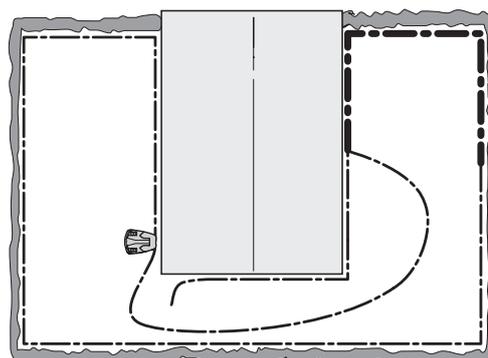
In tal caso, spostare il collegamento del nuovo cavo più vicino all'estremità scollegata (circa al centro della sezione di cavo sospetta) e verificare ancora una volta che la spia sia verde.



3018-053

Procedere in questo modo finché non rimane che una sezione molto ridotta di cavo che corrisponderà alla differenza tra la luce blu lampeggiante e la luce verde fissa.

- b) Se la spia è verde fissa nella fase 3b) descritta sopra, occorre effettuare un test simile, ma questa volta con il nuovo cavo collegato ad AL.



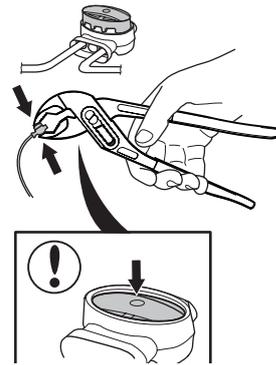
3018-054

---

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

---

- Una volta individuata l'interruzione, sostituire la sezione danneggiata con un nuovo cavo. La sezione danneggiata può essere eliminata accorciando, se possibile, il cavo perimetrale. Utilizzare sempre giunti originali.



3012-1323

## DATI TECNICI

### 10 Dati tecnici

Dati	Automower® 310	Automower® 315
Dimensioni		
Lunghezza	63 cm	63 cm
Larghezza	51 cm	51 cm
Altezza	25 cm	25 cm
Peso	9 kg	9 kg
Impianto elettrico		
Batteria	Batteria speciale agli ioni di litio, 18 V/2,1 Ah	Batteria speciale agli ioni di litio, 18 V 2,1 Ah
Trasformatore	100-240 V/28 V	100-240 V/28 V
Lunghezza del cavo a bassa tensione	10 m	10 m
Consumo energetico medio al massimo utilizzo	15 kWh/mese per un'area di lavoro di 1.000 m <sup>2</sup>	20 kWh/mese per un'area di lavoro di 1.500 m <sup>2</sup>
Corrente di carica	1,3A CC	1,3A CC
Durata media della ricarica	60-70 minuti	60-70 minuti
Durata media di taglio	60-80 minuti	60-80 minuti
Emissioni acustiche		
Livello acustico misurato	58 dB (A)	58 dB (A)
Livello acustico garantito	60 dB (A)	60 dB (A)
Taglio		
Apparato di taglio	Tre lame di taglio pivattanti	Tre lame di taglio pivattanti
Velocità del motore di taglio	2.450 giri/min	2.450 giri/min
Consumo energetico durante il taglio	25 W +/- 20%	25 W +/- 20%
Altezza di taglio	2 - 6 cm	2 - 6 cm
Larghezza di taglio	22 cm	22 cm
Passaggio più stretto possibile	60 cm	60 cm
Angolo massimo dell'area di taglio	40%	40%
Angolo massimo del cavo perimetrale	15%	15%
Lunghezza massima del cavo perimetrale	800 m	800 m
Lunghezza massima del cavo guida	400 m	400 m
Capacità di lavoro	1.000 m <sup>2</sup> +/- 20%	1.500 m <sup>2</sup> +/- 20%

---

## DATI TECNICI

---

IP-classificazione		
Rasaerba robotizzato	IPX4	IPX4
Stazione di ricarica	IPX1	IPX1
Trasformatore	IPX4	IPX4

Husqvarna Group AB non garantisce la completa compatibilità fra il rasaerba robotizzato e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.

### 11 Termini di garanzia

Husqvarna AB garantisce il corretto funzionamento di questo prodotto per un periodo di due anni (dalla data di acquisto). La garanzia copre guasti gravi legati a materiali o difetti di fabbricazione. Per tutta la durata della garanzia, l'azienda sostituirà il prodotto o lo riparerà gratuitamente in caso di rispetto dei seguenti termini.

- Il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica possono essere usati solo nel rispetto delle istruzioni contenute nel presente manuale.
- Gli utenti o terzi non autorizzati non devono tentare di riparare il prodotto.

Esempi di guasti non coperti da garanzia.

- Danni causati da infiltrazioni di acqua da sotto il rasaerba robotizzato. Questo tipo di danno è normalmente causato da sistemi di pulizia o irrigazione o dalla presenza nell'area di lavoro di fori e buche dovute alla formazione di pozzanghere quando piove.
- Danni causati da fulmini.
- Danni causati dall'errata conservazione o dall'uso improprio della batteria.
- Danni causati dall'utilizzo di una batteria non originale Husqvarna AB.
- Danni al cavo.

Le lame sono da considerarsi materiale di consumo e non sono coperte da garanzia.

In caso di guasto del rasaerba robotizzato, contattare il proprio rivenditore (vedere Memo a pagina 2) per ulteriori istruzioni. Per un'assistenza più rapida, accertarsi di avere a portata di mano la ricevuta d'acquisto e il numero di serie del prodotto.

## 12 Informazioni di carattere ambientale

Il simbolo sul rasaerba robotizzato Husqvarna o sul relativo imballaggio indica che il presente prodotto non può essere trattato come rifiuto domestico. Deve invece essere consegnato a un apposito centro per il riciclaggio di componenti elettrici e batterie.

Le batterie sono alloggiato nel telaio del rasaerba robotizzato. Per accedere alle batterie, è necessario smontare il telaio. Per la rimozione, rivolgersi al rivenditore o attenersi alle istruzioni riportate di rivolgersi.

Trattando questo prodotto correttamente, si contribuisce a contrastare il potenziale impatto negativo sull'ambiente e sulle persone che può altrimenti sortire da una gestione impropria del prodotto come rifiuto.

Per informazioni più dettagliate sul riciclaggio di questo prodotto, contattare l'autorità municipale, il servizio rifiuti domestici o il punto vendita in cui è stato acquistato.



3012-689

### 12.1 Rimozione della batteria per il riciclaggio.

Procedere come segue per rimuovere la batteria dal rasaerba robotizzato.

#### Smontaggio della scocca

Il corpo è montato sul telaio tramite quattro staffe a scatto, a montaggio rapido. Il cavo di ricarica fissato alla lamella di ricarica della scocca deve essere scollegato per poter rimuovere completamente la scocca dal telaio.

1. Posizionare l'interruttore principale su 0.
2. Pulire l'area intorno al gommino passacavo per il filo di ricarica che si trova nella parte anteriore sotto il rasaerba.
3. Estrarre il passacavo in gomma sul cavo di ricarica e allentare con cautela il connettore.
4. Allentare la scocca dal telaio sollevando un angolo della scocca per volta e allo stesso tempo tenendo fermo il telaio.

#### Smontaggio del telaio

1. Allentare tutte le 14 viti (Torx 20).
2. Rimuovere il sigillo di garanzia dal punto di separazione tra le due metà del telaio sul lato destro.
3. Sollevare con cautela il bordo posteriore della sezione superiore del telaio.
4. Scollegare il cavo MMI dalla scheda madre e rimuovere la sezione superiore del telaio.

---

## INFORMAZIONI DI CARATTERE AMBIENTALE

---

### **Rimozione della batteria**

1. Smontare la scocca.
2. Smontare il telaio.
3. Allentare le viti (Torx 20) che tengono in posizione il coperchio del vano batterie.
4. Scollegare il collegamento della batteria dalla scheda madre.
5. Aprire il coperchio del vano batterie e rimuovere la batteria.

## 13 Dichiarazione di conformità CE

### Dichiarazione di conformità CE (valida unicamente per le versioni europee)

**Husqvarna AB**, SE-561 82 Huskvarna, Svezia, tel.: +46-36-146500, dichiara sotto la propria responsabilità che i rasaerba robotizzati **Husqvarna Automower® 310 e Automower® 315** con numero di serie a partire dalla settimana 40 dell'anno 2014 (anno e settimana sono chiaramente indicati nella targhetta dati di funzionamento, seguiti dal numero di serie) sono conformi ai requisiti previsti nella seguente DIRETTIVA DEL CONSIGLIO:

- Direttiva macchine **2006/42/CE**.
- Requisiti particolari per rasaerba robotizzati alimentati a batteria **IEC 60335-2-107:2012**.
- Direttiva sulla "restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose" **2011/65/CE**.
- Direttiva "concernente l'emissione acustica ambientale delle macchine e attrezzature destinate a funzionare all'aperto" **2000/14/CE**.  
Per informazioni relative alle emissioni acustiche e alla larghezza di taglio, vedere anche il capitolo Dati tecnici. La società iscritta al registro con il numero 0404, l'SMP, Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE 750 07 Uppsala, Svezia, ha pubblicato un rapporto relativo all'attestazione della conformità in base all'allegato VI della DIRETTIVA DEL CONSIGLIO dell'8 maggio 2000 "concernente le emissioni di rumore nell'ambiente" 2000/14/CE. Numero del certificato: 01/901/225.
- Direttiva "sulla compatibilità elettromagnetica" **2004/108/CE** e disposizioni aggiuntive vigenti.  
Sono state applicate le seguenti norme:
  - **EN 61000-6-3:2007/A1:2011** (emissioni).
  - **EN 61000-6-1:2007** (immunità).
  - **EN 62233:2008** (campi elettromagnetici).

Huskvarna, 28 settembre 2014



Tom Söberg, direttore R&D Electric, rasaerba robotizzati Husqvarna

(Rappresentante autorizzato di Husqvarna AB e responsabile della documentazione tecnica)





**Husqvarna®**

**ISTRUZIONI ORIGINALI**

AUTOMOWER è un marchio registrato della Husqvarna AB. Copyright © 2014 HUSQVARNA. All rights reserved.

[www.automower.com](http://www.automower.com)

115 70 64-41