

Isrtuzioni per l'uso

SILENO city, smart SILENO city



gardena.com



Sommario

1 Introduzione

1.1 Promemoria.....	3
1.2 Descrizione dell'apparecchio.....	3
1.3 Illustrazione del prodotto.....	5
1.4 Simboli riportati sul prodotto.....	5

2 Sicurezza

2.1 Definizioni di sicurezza.....	7
2.2 Istruzioni di sicurezza generali.....	7
2.3 Istruzioni di sicurezza per il funzionamento.....	8

3 Installazione

3.1 Presentazione.....	11
3.2 Preparativi.....	11
3.3 Stazione di ricarica.....	12
3.4 Caricamento della batteria.....	15
3.5 Cavo perimetrale.....	15
3.6 Collegamento del cavo perimetrale.....	19
3.7 Installazione del cavo guida.....	20
3.8 Controllo dell'installazione.....	22
3.9 Primo avviamento e calibrazione guida.....	22
3.10 Pannello di comando.....	22
3.11 Struttura dei menu.....	23
3.12 Programma.....	24
3.13 smart system.....	26
3.14 Impostazioni.....	27
3.15 Panoramica della struttura dei menu.....	32
3.16 Panoramica della struttura dei menu.....	33
3.17 Esempi della disposizione del giardino.....	34

4 Utilizzo

4.1 Il pulsante ON/OFF.....	38
4.2 Per avviare il robot rasaerba.....	38
4.3 Modalità operative.....	38
4.4 Stop.....	39
4.5 Spegner.....	39
4.6 Programma e Standby.....	39
4.7 Carica una batteria completamente scarica.....	40
4.8 Regolare l'altezza di taglio.....	40

5 Manutenzione

5.1 Introduzione - Manutenzione.....	42
5.2 Pulire il robot rasaerba.....	42
5.3 Sostituzione delle lame.....	43
5.4 Aggiornamento software.....	43
5.5 Batteria.....	43
5.6 Manutenzione invernale.....	44

6 Anomalie di funzionamento

6.1 Introduzione - Ricerca guasti.....	45
6.2 Messaggi di errore.....	45

6.3 Messaggi informativi.....	48
6.4 Spia della stazione di ricarica.....	49
6.5 Sintomi.....	50
6.6 Ricerca interruzioni nel cavo.....	51

7 Trasporto, stoccaggio e smaltimento

7.1 Trasporto.....	54
7.2 Manutenzione invernale.....	54
7.3 Dopo il rimessaggio invernale.....	54
7.4 Informazioni di carattere ambientale.....	54
7.5 Rimozione della batteria per il riciclaggio.....	55

8 Dati tecnici

8.1 Dati tecnici.....	56
-----------------------	----

9 Garanzia

9.1 Termini di garanzia.....	58
------------------------------	----

10 Dichiarazione di conformità CE

10.1 Dichiarazione di conformità CE.....	59
--	----

1 Introduzione

1.1 Promemoria

Numero matricola:	
Codice PIN:	
Codice di registrazione prodotto:	
Il codice di registrazione prodotto è un documento importante e deve essere conservato in un luogo sicuro. Il codice è necessario, ad esempio, per registrare il prodotto sul sito Web di GARDENA o per sbloccare il robot rasaerba in caso di smarrimento del codice PIN. Il codice di registrazione prodotto è fornito in un documento distinto nella confezione del prodotto. Se il robot rasaerba viene rubato, è importante segnalare GARDENA l'accaduto. Contattare l'assistenza clienti GARDENA e fornire il numero di matricola del robot rasaerba affinché venga registrato come rubato in un database internazionale. Si tratta di una fase importante della procedura di protezione dai furti dei robot rasaerba che permette di scoraggiare la compravendita di robot rasaerba rubati. Il numero di serie del prodotto è composto da nove cifre ed è riportato sulla targhetta identificativa del prodotto e sull'imballaggio. www.gardena.com	

1.2 Descrizione dell'apparecchio

Complimenti per aver scelto un eccezionale prodotto di qualità. Per ottenere le migliori prestazioni dal vostro robot rasaerba GARDENA, è necessario conoscerne il funzionamento. Il presente Manuale operatore contiene informazioni importanti sul robot rasaerba, sulla sua installazione e sul suo utilizzo. Oltre al presente Manuale operatore, sono disponibili video informativi con istruzioni sul sito Web GARDENA, www.gardena.com.

Tenere presente che l'operatore è responsabile di eventuali incidenti o pericoli per gli altri o le cose.

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

1.2.1 Capacità

Il robot rasaerba è consigliato per prati di dimensioni fino alla massima capacità indicata in *Dati tecnici alla pagina 56*.

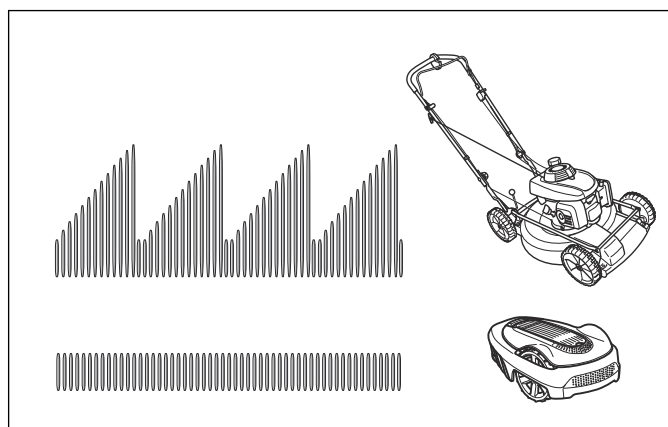
Le dimensioni dell'area che il robot rasaerba può gestire dipendono principalmente dalla condizione delle lame, dal tipo di erba e dal livello di crescita e umidità. Anche la forma del prato ha un significato importante. Se il giardino è composto principalmente da aree di prato aperto, il robot rasaerba 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 robot rasaerba a piena carica è in grado di tagliare da 60 a 80 minuti, a seconda delle condizioni della batteria e del prato. Il robot rasaerba quindi dovrà essere ricaricato da 60 a 70 minuti. Il tempo di ricarica può variare a seconda della temperatura ambiente.

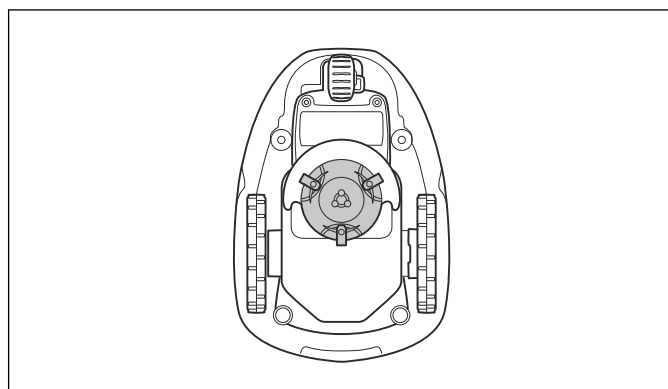
1.2.2 Tecnica di taglio

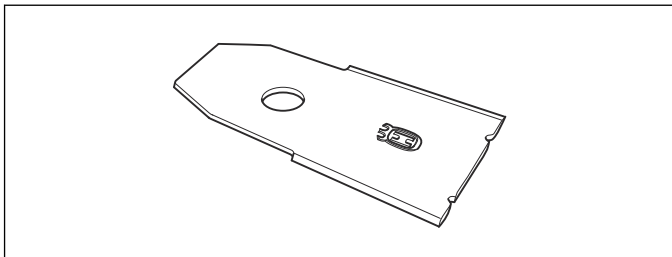
Il sistema di falciatura del robot rasaerba si basa su un principio efficace e a risparmio energetico. A differenza di molti rasaerba tradizionali, il robot rasaerba taglia

l'erba, invece di staccarla. Questa frequente tecnica di taglio migliora la qualità dell'erba. Non è richiesta la raccolta dell'erba, inoltre i piccoli pezzi di erba tagliata riducono la necessità di fertilizzanti. Non comporta emissioni, è anche conveniente e il avrà sempre un aspetto curato.



Per ottenere un risultato ottimale si raccomanda di utilizzare principalmente il robot rasaerba in assenza di pioggia. Il robot rasaerba funziona anche in caso di pioggia, ma l'erba bagnata aderisce più facilmente alle lame, aumentando il rischio di scivolare su pendenze ripide.





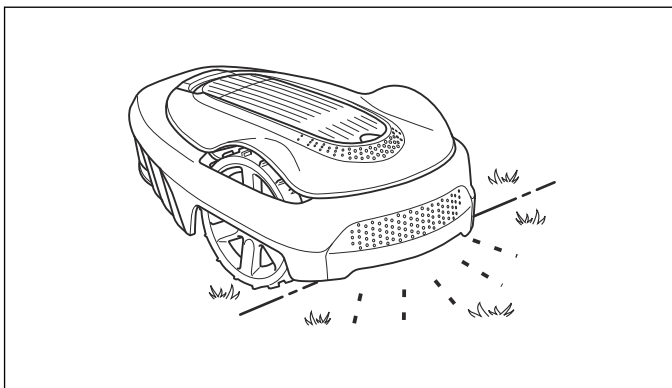
Le lame devono essere in buone condizioni per ottenere il miglior risultato di falciatura. Per mantenere le lame taglienti il più a lungo possibile, è importante mantenere il prato sgombro da rami, sassi e altri oggetti.

Sostituire regolarmente le lame per ottenere risultati di taglio ottimali. Vedere *Sostituzione delle lame alla pagina 43*.

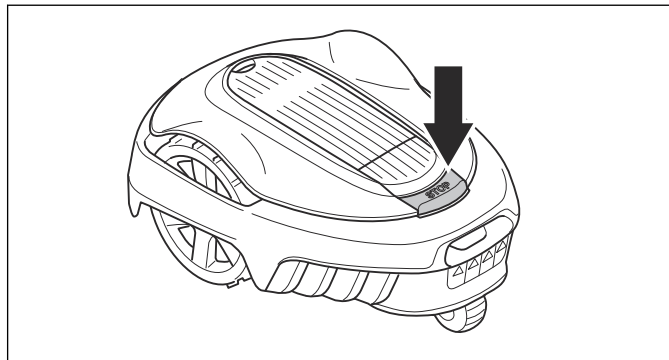
1.2.3 Metodo di lavoro

Il robot rasaerba falcia il prato automaticamente, alternando continuamente il taglio alla ricarica.

Quando il corpo incontra un ostacolo o si avvicina al cavo perimetrale, il robot rasaerba fa marcia indietro e sceglie una nuova direzione. Sensori anteriori e posteriori rilevano l'avvicinamento del robot rasaerba al cavo perimetrale. La parte anteriore del robot rasaerba oltrepassa sempre il cavo perimetrale di una distanza specifica prima che il rasaerba si volti. Se necessario, la distanza può essere modificata per adattare l'installazione.

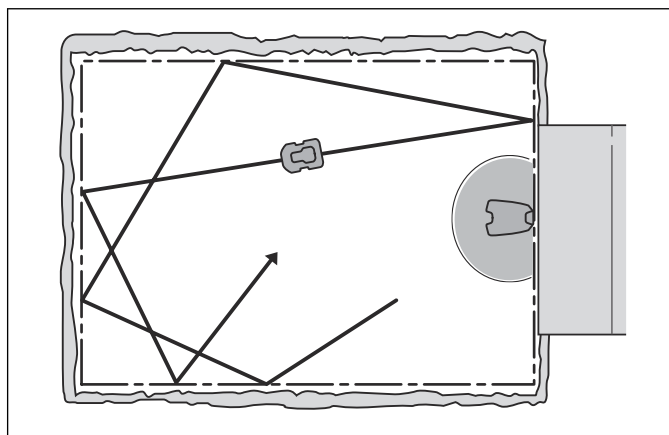


Il pulsante **STOP**, situato sulla parte superiore del robot rasaerba, è utilizzato per arrestare il funzionamento del robot rasaerba sul prato. Il pulsante **STOP** deve essere premuto anche nel caso in cui il robot rasaerba si trovi in uno stato attivo, ma sia fermo nella stazione di ricarica. Dopo la pressione del pulsante **STOP**, è possibile toccare la tastiera e, ad esempio, accedere al menu o cambiare modalità operativa. Il codice PIN deve essere immesso e confermato premendo il pulsante **OK** prima che sia possibile ricominciare da capo. Il codice PIN, associato alla pressione del pulsante **Start**, funge da inibitore dell'avviamento.



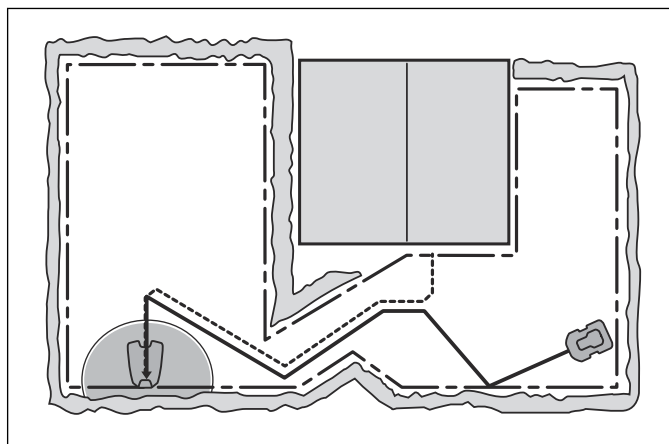
1.2.4 Movimento tipico

Il movimento tipico del robot rasaerba è casuale, il che significa che i movimenti effettuati non vengono mai ripetuti. Grazie al sistema di taglio, il robot rasaerba taglia il prato in maniera uniforme senza lasciare segni.

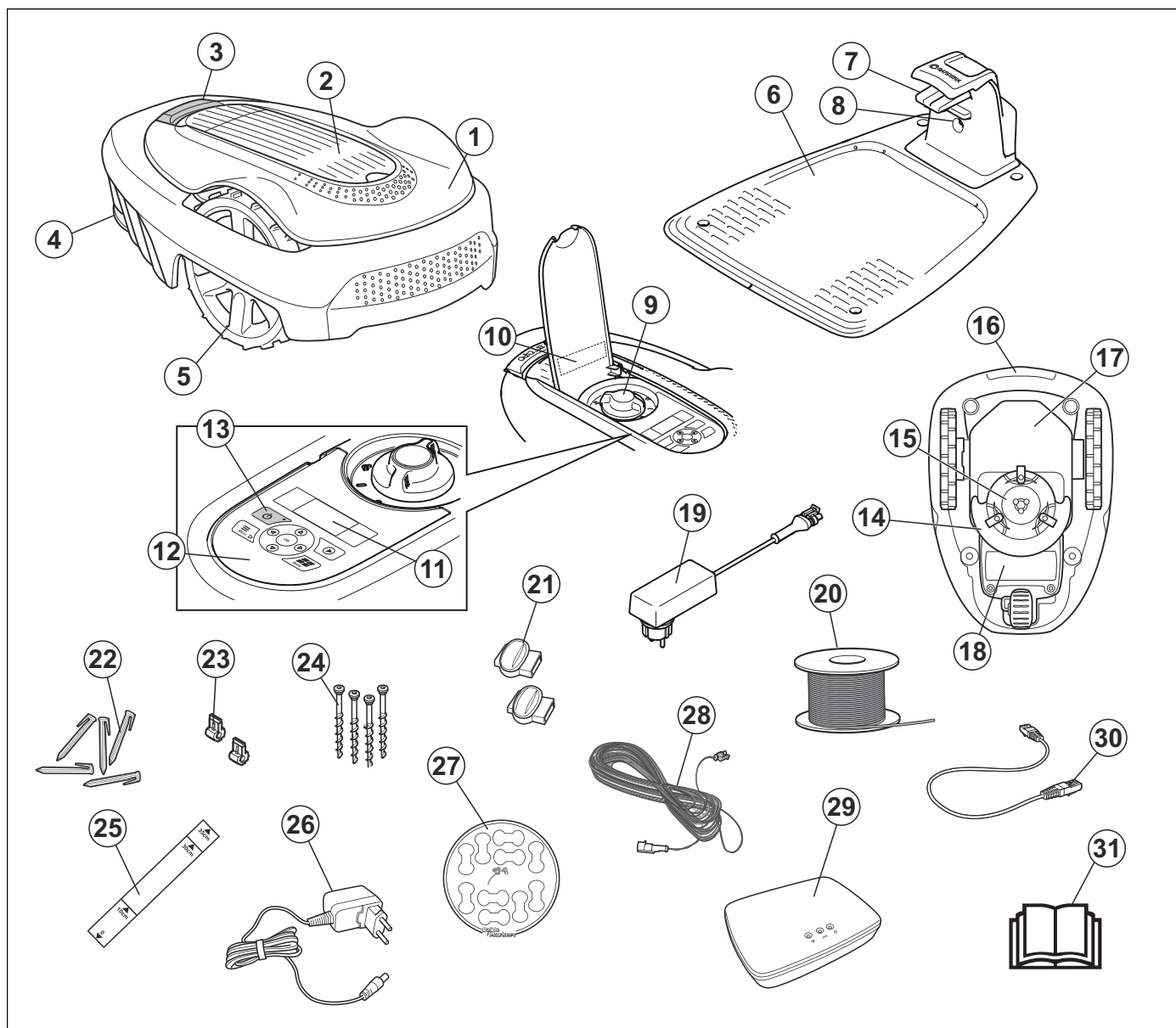


1.2.5 Individuazione della stazione di ricarica

Il rasaerba robotizzato si muove in modo casuale fino a quando raggiunge il cavo guida. Quindi 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. Esso è collegato con il cavo perimetrale e permette al robot rasaerba di trovare la stazione di ricarica in modo più semplice e veloce.



1.3 Illustrazione del prodotto



I numeri in figura rappresentano:

1. Scocca
2. Portello per display e tastiera
3. Pulsante di arresto
4. Ruota posteriore
5. Ruote anteriori
6. Stazione di ricarica
7. Lamelle di contatto
8. LED per il controllo del funzionamento della stazione di ricarica e del cavo perimetrale
9. Regolazione dell'altezza di taglio
10. Targhetta dati di funzionamento
11. Display
12. Tastiera
13. Pulsante ON/OFF
14. Apparato di taglio
15. Disco lame
16. Impugnatura
17. Scatola telaio con elettronica, batteria e motori
18. Sportello del vano batterie
19. Alimentatore (l'aspetto dell'alimentatore può essere diverso a seconda del mercato)
20. Matassa per cavo perimetrale e cavo guida
21. Giunti per cavo
22. Picchetti
23. Connettore per cavo perimetrale
24. Viti per il fissaggio della stazione di ricarica
25. Astina di misurazione per facilitare l'installazione del cavo perimetrale (l'astina di misurazione è separata dalla confezione)
26. Alimentatore smart Gateway (solo per smart SILENO city)
27. Etichette cavi
28. Cavo a bassa tensione
29. Smart Gateway (solo per smart SILENO city)
30. Cavo LAN smart Gateway (solo per smart SILENO city)
31. Manuale operatore e Guida rapida

1.4 Simboli riportati sul prodotto

Questi simboli sono reperibili sul robot rasaerba. Osservarli attentamente.



AVVERTENZA: Leggere le istruzioni d'uso prima di rimettere in funzione il robot rasaerba.



AVVERTENZA: Azionare il dispositivo inibitore prima di lavorare o sollevare la macchina.

È possibile eseguire l'ispezione o la manutenzione del robot rasaerba in sicurezza solo quando è disattivato. Il robot rasaerba è disattivato quando la spia sul pulsante **ON/OFF** non è accesa.



AVVERTENZA: Mantenere una distanza di sicurezza dalla macchina quando è in funzione. Tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti.



AVVERTENZA: Non salire sulla macchina. Non avvicinare mai le mani o i piedi alla macchina o sotto di essa.



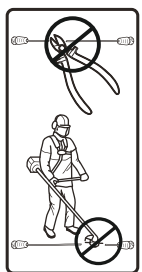
Il presente prodotto è conforme alle vigenti direttive CE.



Emissioni di rumore nell'ambiente circostante. Le emissioni del prodotto sono riportate nel capitolo *Dati tecnici alla pagina 56* e sulla targhetta dati di funzionamento.



Non è consentito smaltire questo prodotto come normale rifiuto domestico. Accertarsi che il prodotto sia riciclato nel rispetto dei requisiti di legge locali.



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.

Azionare il dispositivo inibitore prima di utilizzare o sollevare il prodotto.

2 Sicurezza

2.1 Definizioni di sicurezza

Le avvertenze, le precauzioni e le note sono utilizzate per evidenziare le parti importanti del manuale.



AVVERTENZA: Utilizzato se è presente un rischio di lesioni o morte dell'operatore o di passanti nel caso in cui le istruzioni del manuale non vengano rispettate.



ATTENZIONE: Utilizzato se è presente un rischio di danni al prodotto, ad altri materiali oppure alla zona adiacente nel caso in cui le istruzioni del manuale non vengano rispettate.

Nota: Utilizzato per fornire ulteriori informazioni necessarie in una determinata situazione.

2.2 Istruzioni di sicurezza generali

Per facilitare la consultazione, nel manuale operatore vengono adottate le convenzioni tipografiche seguenti:

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

2.2.1 IMPORTANTE. LEGGERE ATTENTAMENTE PRIMA DELL'USO. CONSERVARE COME RIFERIMENTO FUTURO

L'operatore è responsabile per eventuali incidenti o pericoli causati ad altre persone o ai loro beni.

Questo apparecchio non è destinato all'utilizzo da parte di persone (bambini inclusi) con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali, oppure con mancanza di esperienza e conoscenza, a meno che non siano controllate o siano state istruite durante l'utilizzo da una persona responsabile della loro sicurezza. I bambini devono essere sorvegliati per evitare che giochino con l'apparecchio.

L'apparecchio può essere utilizzato da bambini di almeno 8 anni e da persone con capacità fisiche, sensoriali o mentali ridotte o che non abbiano esperienza o conoscenze previe, a patto che abbiano ricevuto assistenza o istruzioni per l'uso dell'apparecchio in modo sicuro e purché ne comprendano i rischi. Alcune normative locali possono limitare l'età dell'operatore. La pulizia e la manutenzione non devono essere eseguite da bambini senza la supervisione di adulti.

Non collegare mai l'alimentatore a una presa di corrente se la spina o il cavo sono danneggiati. I cavi danneggiati o usurati aumentano il rischio di scosse elettriche.

Caricare la batteria solo nella stazione di ricarica in dotazione. L'utilizzo errato può causare scosse elettriche, surriscaldamento o perdite di liquido corrosivo dalla batteria. In caso di perdite di elettrolita, sciacquare con acqua/agente neutralizzante, consultare un medico nel caso venisse a contatto con gli occhi.

Utilizzare solo le batterie originali consigliate dal produttore. La sicurezza del prodotto non può essere garantita con batterie non originali. Non utilizzare batterie non ricaricabili.

L'apparecchio deve essere scollegato dalla rete di alimentazione durante la rimozione della batteria.



AVVERTENZA: Il robot rasaerba può essere pericoloso se utilizzato in modo inappropriato.



AVVERTENZA: Non utilizzare mai il robot rasaerba se persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nell'area di taglio.

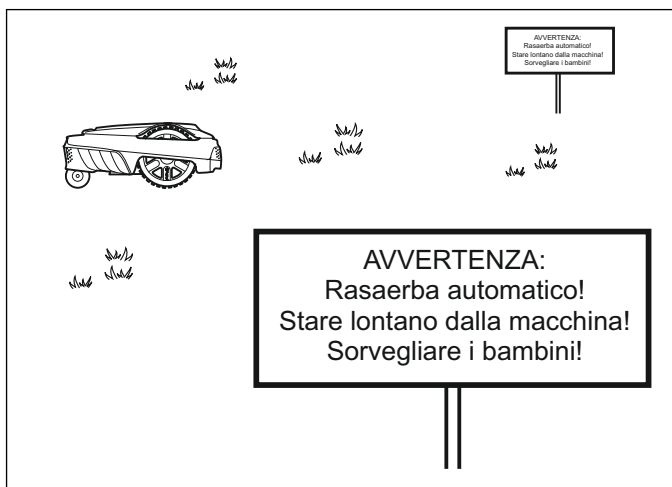


AVVERTENZA: Tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. A motore acceso, non avvicinare mai le mani o i piedi alla macchina o sotto di essa.

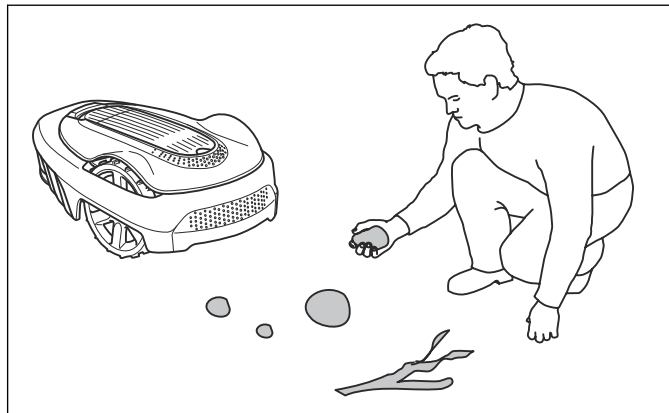
2.3 Istruzioni di sicurezza per il funzionamento

2.3.1 Utilizzo

- Questo robot rasaerba 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 e manutenzione.
- I segnali di avvertenza devono essere collocati intorno all'area di lavoro del robot rasaerba se viene utilizzato nelle aree pubbliche. La segnaletica dovrà avere il seguente testo: **Avvertenza! Rasaerba automatico! Tenere i bambini lontani dalla macchina! Tenete sotto controllo i bambini!**



- Utilizzare la modalità operativa *Parcheggio* o spegnere il robot rasaerba se persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nell'area di taglio. Si consiglia di programmare il funzionamento del rasaerba durante gli orari nei quali nella zona non vengono svolte attività, ad esempio di notte. Vedere *Avanzato alla pagina 24*.
- Il robot rasaerba 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 robot rasaerba, leggere attentamente il manuale dell'operatore e accertarsi di aver compreso le istruzioni.
- Non è consentito modificare il design originale del robot rasaerba. 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 robot rasaerba e potrebbe essere necessario un intervento per rimuovere l'oggetto affinché il rasaerba ritorni a funzionare. Spegnerne sempre il robot rasaerba utilizzando il pulsante **ON/OFF** prima di eliminare un'ostruzione.



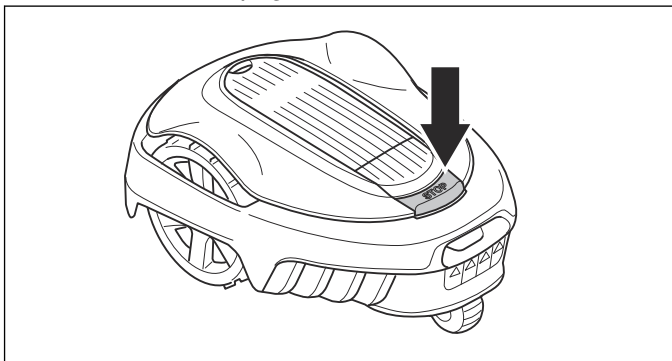
- Avviare il robot rasaerba secondo le istruzioni. Quando il robot rasaerba è acceso, accertarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non mettere mai mani o piedi sotto il robot rasaerba.
- Non toccare le parti pericolose in movimento, come ad esempio il disco lame, se non sono completamente arrestate.
- Non sollevare mai il robot rasaerba né trasportarlo quando è acceso.
- Non consentire l'utilizzo del robot rasaerba a persone che non ne conoscono il funzionamento e il comportamento.
- Non consentire mai che il robot rasaerba possa collidere con persone o animali. Se una persona o un altro essere vivente si trova sul percorso del rasaerba, fermarlo immediatamente. Vedere *Avanzato alla pagina 24*.
- Non collocare alcun oggetto sul robot rasaerba o sulla relativa stazione di ricarica.
- In caso di guasto della protezione, del disco lame o del corpo falciatore, non consentire l'utilizzo del robot rasaerba. Inoltre, non utilizzare il rasaerba in caso di lame, viti, dadi o cavi difettosi. Non collegare mai un cavo danneggiato o toccare un cavo danneggiato prima che venga scollegato dall'alimentazione.
- Se il pulsante **ON/OFF** non funziona, non utilizzare il robot rasaerba.
- Quando non viene utilizzato, spegnere sempre il robot rasaerba utilizzando il pulsante **ON/OFF**. Il robot rasaerba si avvia solo quando il pulsante **ON/OFF** è acceso ed è stato immesso il codice PIN corretto.
- Il robot rasaerba non deve mai essere utilizzato quando è in funzione un irrigatore. Utilizzare la funzione di programmazione (vedere *Avanzato alla pagina 24*) per far sì che il rasaerba e l'irrigatore non funzionino mai contemporaneamente.
- GARDENA non garantisce la completa compatibilità tra il robot rasaerba e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.
- Oggetti metallici nel terreno (ad esempio cemento armato o reti contro le talpe) possono comportare un arresto. Gli oggetti metallici possono generare interferenze di segnale, con conseguente arresto.
- Il robot rasaerba non deve mai essere riposto, utilizzato o caricato con temperature inferiori a 0 °C

o superiori a 50 °C; ciò potrebbe causare danni al prodotto.

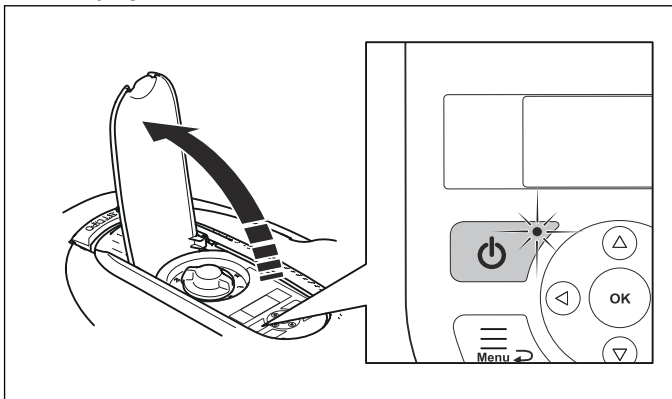
2.3.2 Come Sollevare e spostare il robot rasaerba

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

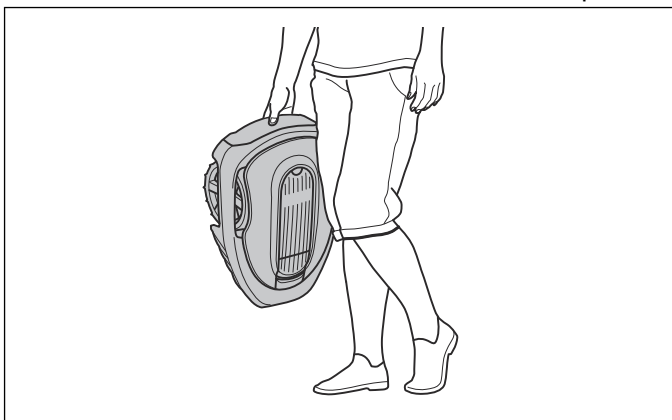
1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il robot rasaerba. Se la sicurezza è impostata sul livello alto, (vedere *Livello sicurezza alla pagina 27*) è necessario immettere il codice PIN. Il codice PIN è composto da quattro cifre e viene selezionato al primo avviamento del robot rasaerba. Vedere *Primo avviamento alla pagina 22*.



2. Premere il pulsante **ON/OFF** e accertarsi che il robot rasaerba sia spento. Controllare che la spia del pulsante **ON/OFF** non sia accesa. Questo significa che il robot rasaerba è disattivato. Vedere *La spia alla pagina 38*.



3. Trasportare il robot rasaerba dall'impugnatura sotto di esso, tenendo il disco lame lontano dal corpo.



AVVERTENZA: Il robot rasaerba deve essere spento prima di essere sollevato. Quando il

robot rasaerba è disattivato, la spia del pulsante **ON/OFF** non è accesa.

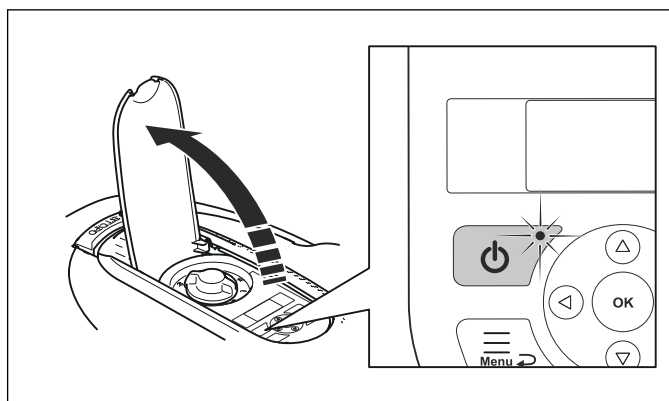


ATTENZIONE: Non sollevare il robot rasaerba quando è parcheggiato nella stazione di ricarica. Ciò potrebbe provocare danni alla stazione di ricarica e/o al robot rasaerba. Premere **STOP** ed estrarre il robot rasaerba dalla stazione di ricarica prima di sollevarlo.

2.3.3 Manutenzione



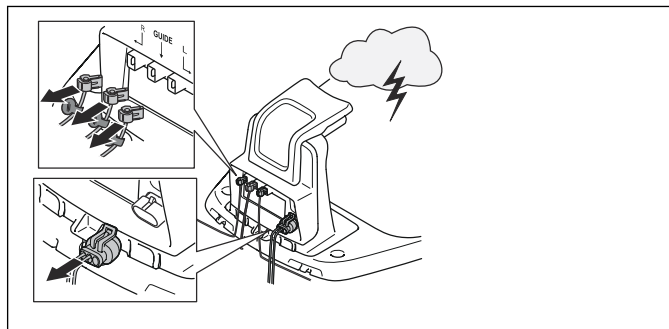
AVVERTENZA: Il robot rasaerba deve essere spento prima di eseguire qualsiasi operazione di manutenzione. Quando la spia del pulsante **ON/OFF** non è accesa, il robot rasaerba è disattivato.



ATTENZIONE: Per la pulizia del robot rasaerba, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione. Non utilizzare mai solventi per la pulizia.

Controllare ogni settimana il robot rasaerba e sostituire parti danneggiate o usurate. Vedere *Introduzione - Manutenzione alla pagina 42*.

2.3.4 In caso di temporale



ATTENZIONE: Se sussiste il rischio di un temporale, scollegare tutti i collegamenti alla stazione di ricarica (alimentatore, cavo perimetrale e cavo guida).

1. Accertarsi che i cavi siano contrassegnati con le apposite etichette per semplificare i collegamenti. I collegamenti delle stazioni di ricarica sono contrassegnati con R, L e GUIDE.

2. Scollegare tutti i cavi collegati e l'alimentatore.
3. Collegare tutti i cavi e l'alimentatore se non vi è più alcun rischio di temporale. È importante che ogni cavo sia collegato al posto giusto.

3 Installazione

3.1 Presentazione

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

Prima di iniziare l'installazione, acquisire dimestichezza con i contenuti della confezione.

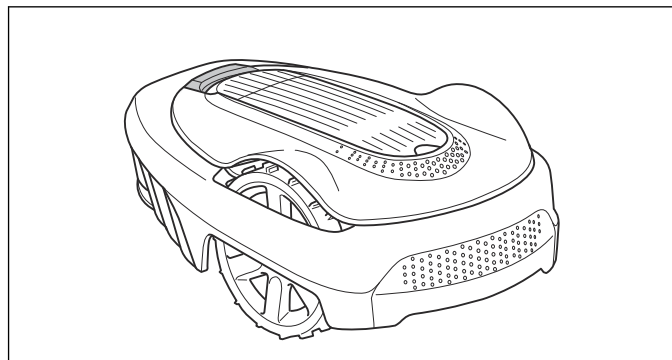
SILENO city / smart SILENO city	
Robot rasaerba	✓
Stazione di ricarica	✓
Alimentatore	✓
Cavo, m	150 / 150
Cavo a bassa tensione	✓
Picchetti, pz	200 / 200
Connettori, pz	5 / 5
Viti della stazione di ricarica, pz	4 / 4
Chiave a brugola	✓
Astina di misurazione	✓
Giunti, pz	4 / 4
Manuale operatore e guida rapida	✓
Etichette cavi	✓

smart SILENO city	
smart Gateway	✓
Cavo LAN smart Gateway	✓
Alimentatore smart Gateway	✓

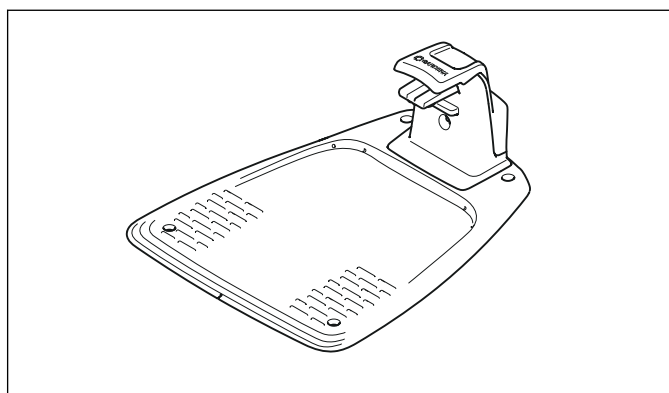
3.1.1 Componenti principali per l'installazione

L'installazione del robot rasaerba coinvolge 4 componenti principali:

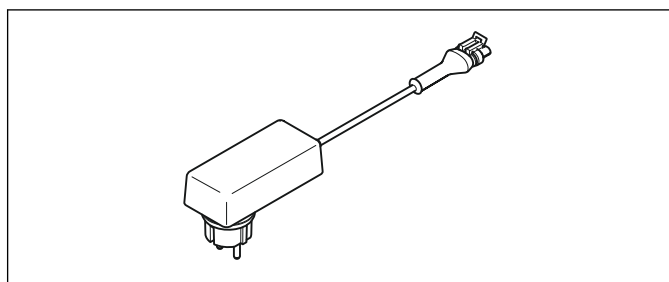
1. Un robot rasaerba che taglia il prato sostanzialmente seguendo uno schema casuale.



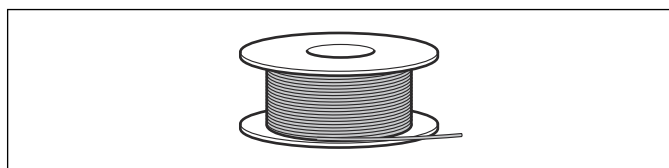
2. Una stazione di ricarica, dove deve tornare il robot rasaerba quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso.



3. Un alimentatore, collegato alla stazione di ricarica e alla presa di rete da 100-240 V. L'alimentatore è collegato alla presa di rete e alla stazione di ricarica con un cavo a bassa tensione da 5 m / 16 ft. Cavi a bassa tensione di 3 m / 10 ft., 10 m / 33 ft. e 20 m / 66 ft. di lunghezza sono disponibili come accessori opzionali. Non modificare o manomettere alcuna parte dell'alimentatore. Ad esempio, non accorciare né allungare il cavo a bassa tensione.



4. Il cavo è collocato intorno ai margini del prato e degli oggetti e piante che il robot rasaerba non deve raggiungere. Il cavo è utilizzato sia come cavo perimetrale che come cavo guida. La lunghezza massima ammessa per il cavo perimetrale è 300 m / 984 ft.



3.2 Preparativi

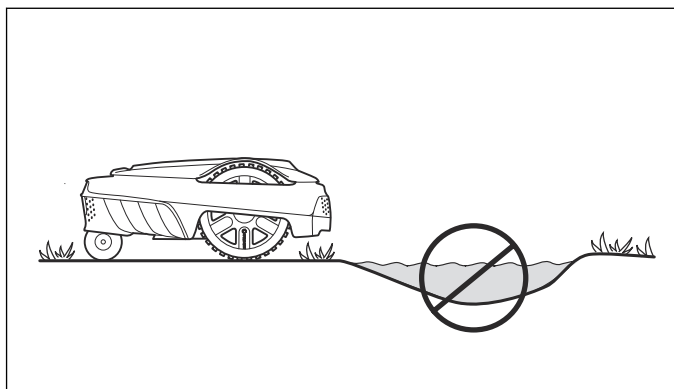
Leggere l'intero capitolo prima di iniziare l'installazione. Anche la modalità di installazione incide sulla capacità di funzionamento del robot rasaerba. È quindi importante pianificare con cura l'installazione.

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.

Visitare il sito Web www.gardena.com per ulteriori descrizioni e suggerimenti relativi all'installazione.

1. Se l'erba presente nell'area di lavoro è più lunga di 4 cm, tagliarla con un rasaerba standard. 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 *Termini di garanzia alla pagina 58*.



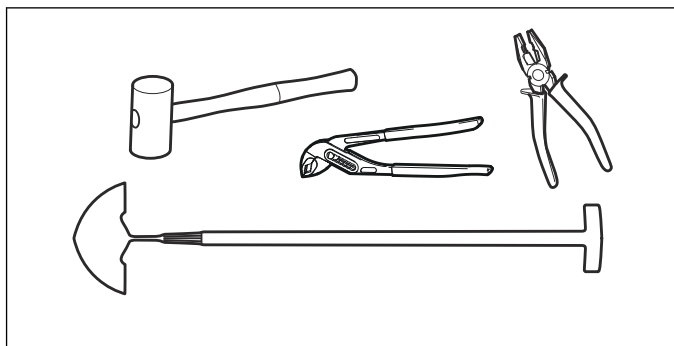
3. Leggere attentamente tutti i passaggi prima dell'installazione.
4. Verificare che siano presenti tutti i componenti per l'installazione. Vedere *Illustrazione del prodotto alla pagina 5*.

- Robot rasaerba
- Stazione di ricarica
- Matassa per cavo perimetrale e cavo guida
- Alimentatore
- Cavo a bassa tensione
- Picchetti
- Connettori per cavo
- Viti per la stazione di ricarica
- Astina di misurazione
- Giunti per cavo
- Etichette cavi

3.2.1 Utensili di montaggio

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.
- Pinze multipresa (per serrare i giunti tra loro).
- Tagliabordi/vanga se il cavo perimetrale deve essere interrato.



3.3 Stazione di ricarica

La stazione di ricarica svolge 3 funzioni.

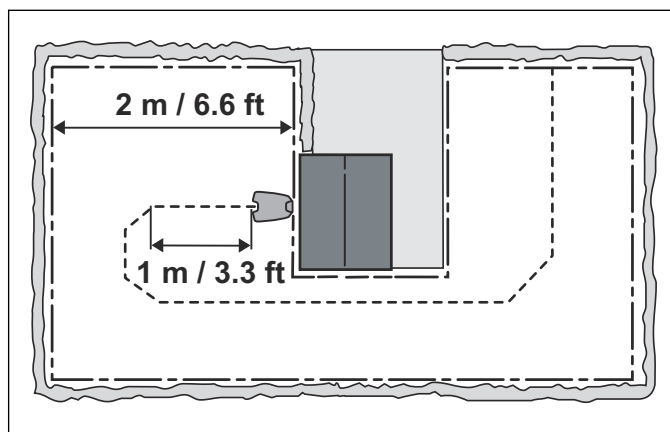
- Inviare segnali di controllo lungo il cavo perimetrale.

- Inviare segnali di controllo nel cavo guida in modo che il rasaerba robotizzato possa trovare la stazione di ricarica.
- Ricaricare la batteria del rasaerba robotizzato.

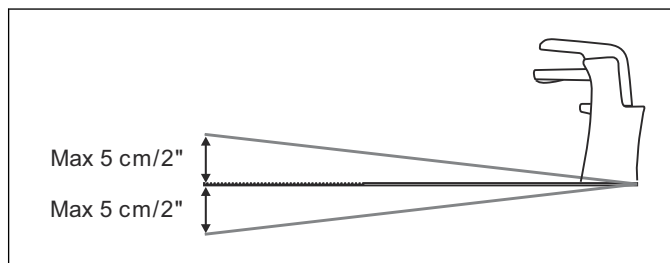
3.3.1 Posizione migliore per la stazione di ricarica

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

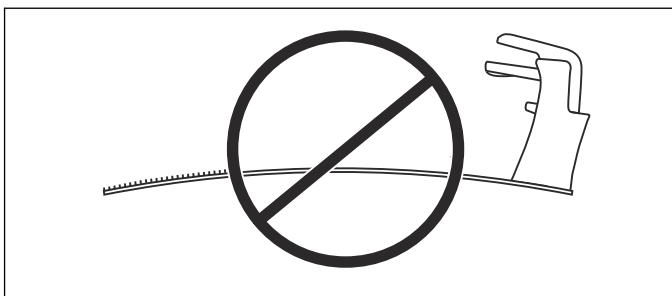
- Lasciare uno spazio libero di almeno 2 m davanti alla stazione di ricarica.
- Il posizionamento della stazione di ricarica è flessibile. Tuttavia, è consigliabile che il cavo perimetrale non sia troppo vicino a se stesso, se in parallelo, di 60 cm / 24 poll., altrimenti il robot rasaerba potrebbe avere difficoltà a trovare la stazione di ricarica. Vedere *Posa del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica alla pagina 19*.
- Deve essere vicina a una presa di rete. Il cavo a bassa tensione fornito in dotazione è lungo 5 m.
- Una superficie piana priva di oggetti contundenti su cui posizionare la stazione di ricarica.
- Protezione dalla luce diretta del sole.
- Posizionare nella parte più bassa di un'area di lavoro che abbia una pendenza consistente.
- Possibile necessità di nascondere la stazione di ricarica alla vista degli estranei.



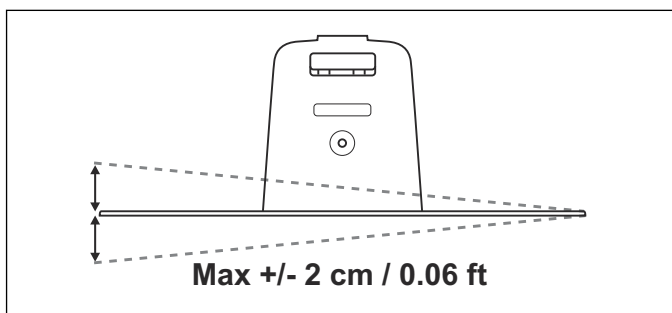
La stazione di ricarica deve essere posizionata su una superficie piana. Il lato anteriore della stazione di ricarica non può essere posizionato più in alto o più in basso del lato posteriore, come mostrato nell'immagine seguente.



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

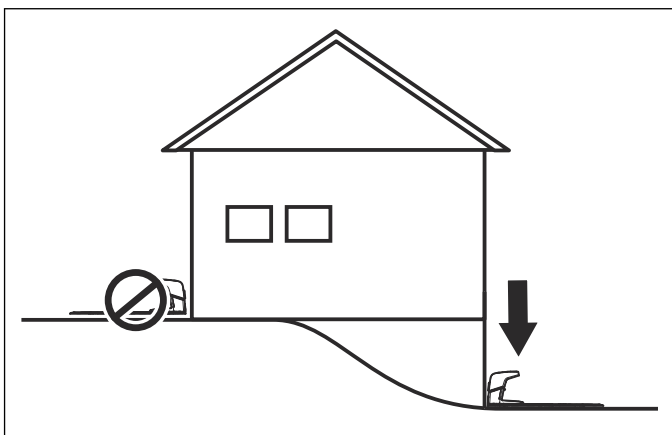


Inoltre, è importante che la stazione di ricarica non sia piegata lateralmente. In caso contrario, il robot rasaerba potrebbe avere difficoltà ad agganciarsi.

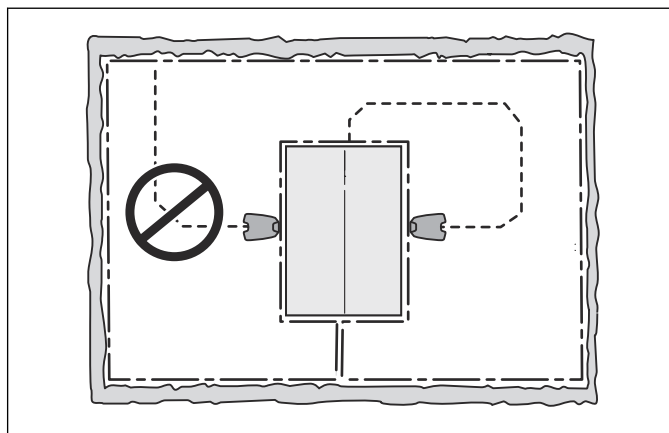


Nota: Posizionare la stazione di ricarica su una superficie piana in modo tale che il robot rasaerba sia nelle condizioni ottimali per l'aggancio. È essenziale che la piastra di ricarica non sia piegata né inclinata in nessuna direzione.

Se l'installazione viene effettuata in un'area di lavoro con pendenza ripida, la stazione di ricarica deve essere posizionata in fondo al pendio. In questo modo è più semplice per il robot rasaerba seguire il cavo guida fino alla stazione di ricarica.



La stazione di ricarica non deve essere installata su un'isola poiché così facendo si riducono le possibilità di posizionare il cavo guida in modo ottimale. Se tuttavia la stazione di ricarica deve essere necessariamente installata su un'isola, anche il cavo guida deve essere collegato all'isola. Per maggiori informazioni sulle isole, leggere *Confini all'interno dell'area di lavoro* alla pagina 16.



Nota: Il corretto posizionamento della stazione di ricarica e del cavo guida è importante per l'aggancio autonomo del robot rasaerba. Per saperne di più, leggere *Posa del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica* alla pagina 19 e *Installazione del cavo guida* alla pagina 20.

3.3.2 Collegamento dell'alimentatore

Nello scegliere la posizione dell'alimentatore, prendere in considerazione quanto segue:

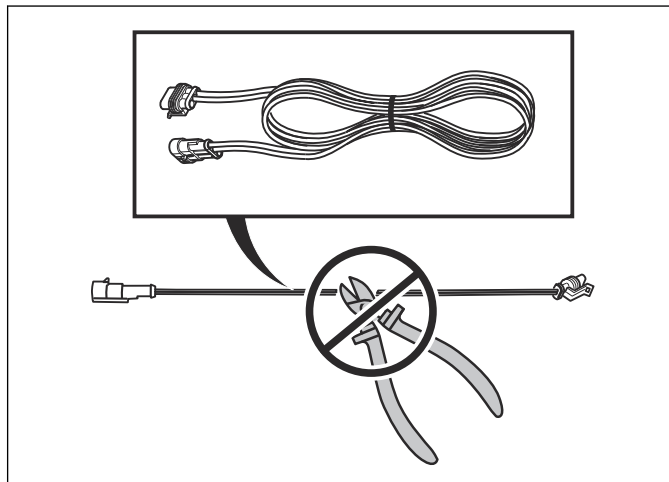
- Vicinanza alla stazione di ricarica.
- Protezione dalla pioggia.
- Protezione dalla luce diretta del sole.

L'alimentatore deve essere posizionato in un luogo ben ventilato e sotto un tetto. Se l'alimentatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, questa deve essere adatta all'uso all'aperto. Si consiglia l'uso di un interruttore di guasto verso terra (RCD) quando si collega l'alimentazione alla presa a parete.

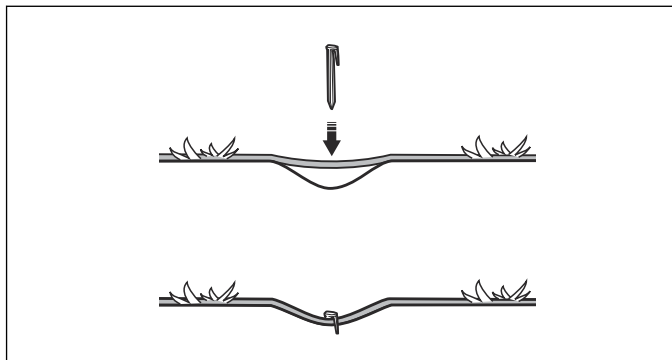


AVVERTENZA: Applicabile per Stati Uniti e Canada. Se l'alimentazione è installata all'aperto: Rischio di scosse elettriche. Installare solo ad una presa con protezione di Classe A GFCI (RCD) con involucro resistente alle intemperie con l'accessorio cappuccio inserito o rimosso.

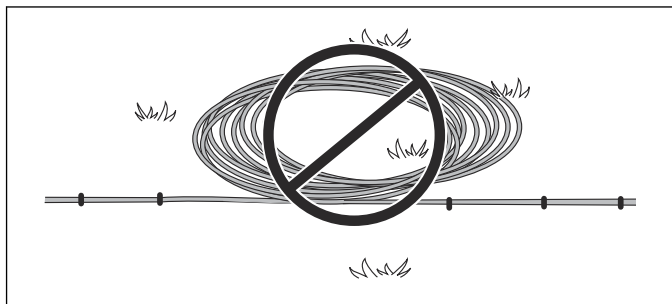
Non modificare o manomettere alcuna parte dell'alimentatore. Ad esempio, non accorciare né allungare il cavo a bassa tensione. Cavi a bassa tensione di 3 m, 10 o 20 m di lunghezza sono disponibili come accessori opzionali.



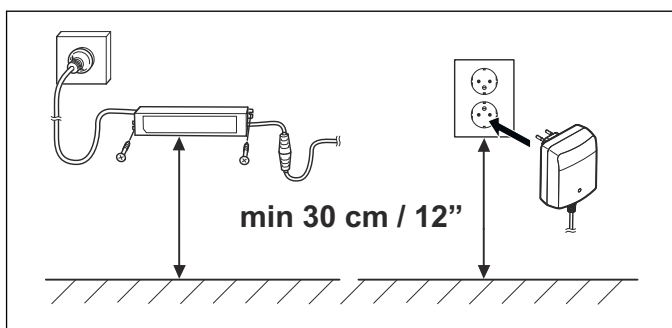
È possibile lasciare che il cavo a bassa tensione attraversi l'area di lavoro se questo è fissato con picchetti o interrato. L'altezza di taglio deve essere tale da impedire alle lame di entrare in contatto con il cavo a bassa tensione.



Non avvolgere mai il cavo a bassa tensione per riporlo, né collocarlo sotto la piastra base della stazione di ricarica, per evitare interferenze con i segnali della stazione stessa.



AVVERTENZA: Non montare, per alcun motivo, l'alimentatore a un'altezza in cui rischia di essere immerso in acqua (minimo 30 cm dal suolo). Non è consentito posizionare l'alimentatore a terra.



L'aspetto dell'alimentatore può differire a seconda del mercato.



AVVERTENZA: Non modificare né manomettere per nessun motivo alcuna parte dell'alimentatore. Non accorciare o allungare il cavo a bassa tensione.



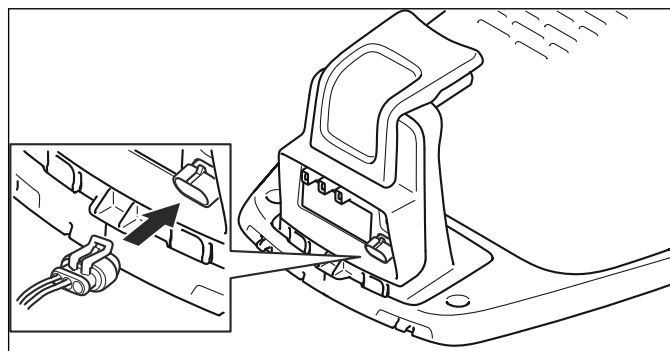
AVVERTENZA: Utilizzare la spina per scollegare la stazione di ricarica, ad esempio prima della pulizia della stazione di ricarica o della riparazione del cavo.



ATTENZIONE: Posizionare il cavo a bassa tensione e regolare l'altezza di taglio in modo che le lame non vengano mai a contatto con lo stesso.

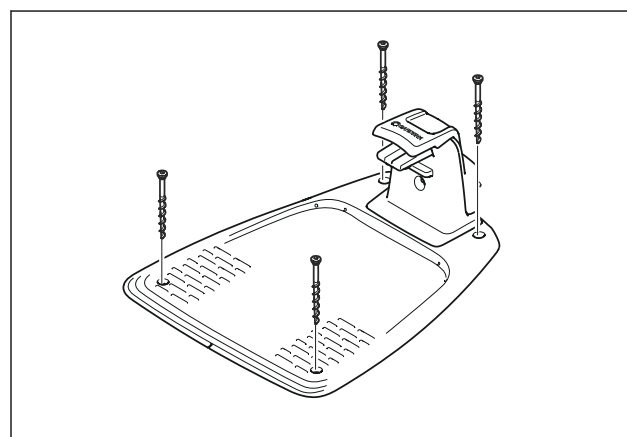
3.3.3 Installazione e collegamento della stazione di ricarica

1. Posizionare la stazione di ricarica in un punto adatto. Vedere *Posizione migliore per la stazione di ricarica alla pagina 12*.
2. Collegare il cavo a bassa tensione alla stazione di ricarica.



3. Collegare il cavo di alimentazione del trasformatore a una presa di rete da 100-240V. Se l'alimentatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, questa deve essere adatta all'uso all'aperto. Vedere *Collegamento dell'alimentatore alla pagina 13*.
4. Fissare la stazione di ricarica al suolo utilizzando le viti fornite. Accertarsi che le viti siano avvitate completamente nella svasatura.

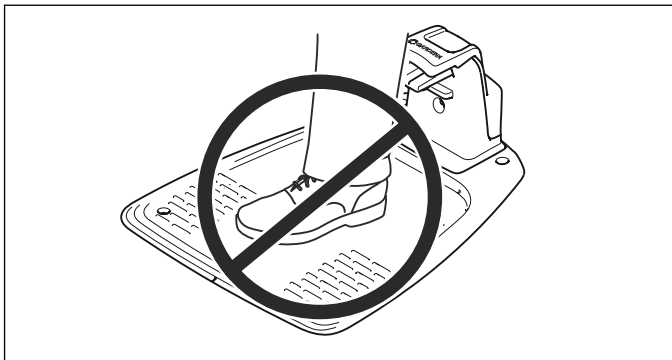
Nota: Il cavo guida deve essere posizionato e collegato alla stazione di ricarica prima di fissare quest'ultima al suolo. Vedere *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.



ATTENZIONE: Non è consentito praticare nuovi fori nella piastra della stazione di ricarica. Possono essere usati solo i fori esistenti per fissarla a terra.



ATTENZIONE: Non calpestare o camminare sulla piastra della stazione di ricarica.



3.4 Caricamento della batteria

Quando la stazione di ricarica viene collegata, è possibile caricare il robot rasaerba.

1. Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica durante la posa dei cavi perimetrali e dei cavi guida.
2. Per accendere il robot rasaerba, premere il pulsante **ON/OFF**.

Se la batteria è scarica, occorrono da 80 a 100 minuti per caricarla completamente.



AVVERTENZA: Caricare solo il robot rasaerba utilizzando una stazione di ricarica apposita. L'utilizzo errato può causare scosse elettriche, il surriscaldamento o la fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria. In caso di fuoriuscita dell'elettrolita, sciacquare con acqua e contattare un medico in caso di contatto con occhi ecc.

Nota: Il robot rasaerba non può essere utilizzato prima di aver completato l'installazione.

3.5 Cavo perimetrale

Il cavo perimetrale può essere installato nei seguenti modi:

- Fissare il cavo al terreno tramite picchetti.

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.

- Interrare il cavo.

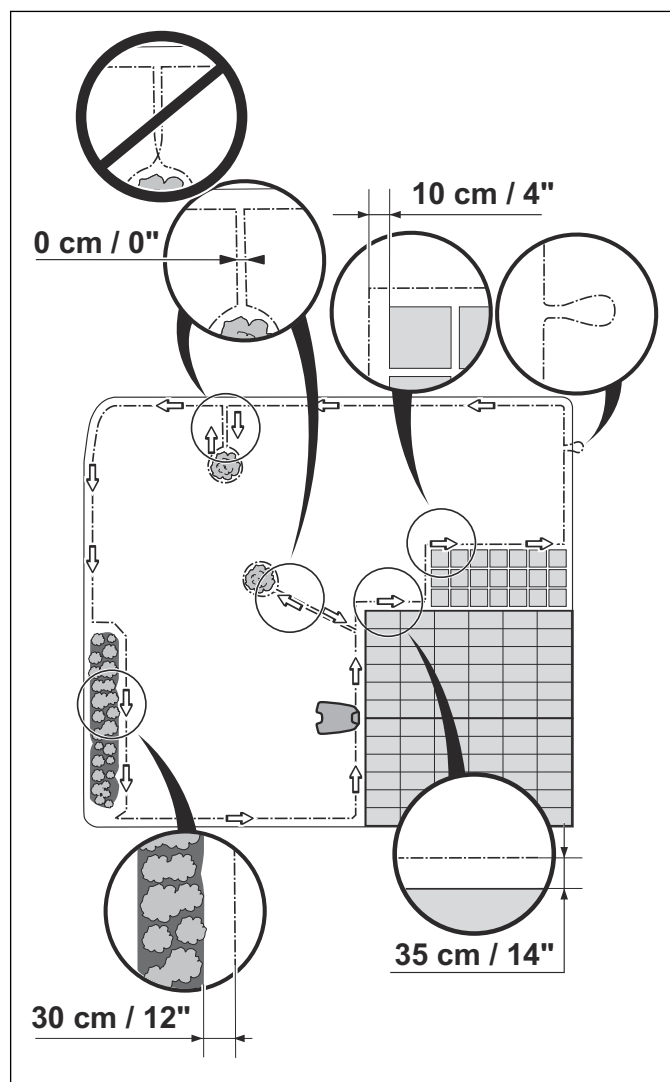
Interrare il cavo perimetrale se si desidera sarchiare o arieggiare il prato. Se necessario, i due metodi possono essere combinati in modo che una parte del cavo perimetrale sia fissato con i picchetti e il resto interrato. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga. Accertarsi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

3.5.1 Scelta della posizione del cavo perimetrale

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

- Il cavo deve formare un anello intorno all'area di lavoro. Usare il cavo perimetrale originale. È appositamente progettato per resistere all'umidità del terreno.
- La distanza tra il robot rasaerba e il cavo in qualsiasi punto dell'area di lavoro non deve superare mai i 15 m / ft.
- Il cavo deve essere lungo al massimo 300 m / 984 ft.
- Devono essere disponibili 20 cm / 8 poll. di cavo extra al quale collegare in seguito il cavo guida. Vedere *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.

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 *Illustrazione del prodotto alla pagina 5*.

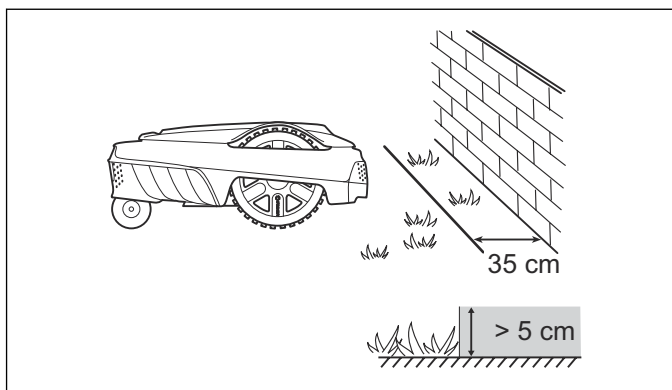


3.5.2 Confini dell'area di lavoro

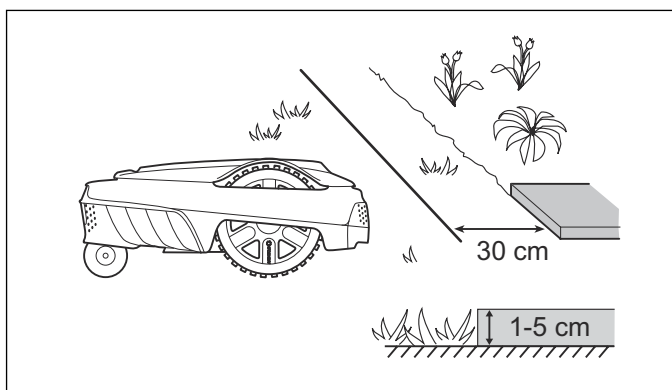
In base a ciò che si trova attorno all'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posizionato a diverse distanze dai vari ostacoli.

Se un ostacolo alto (da 5 cm / 2 poll. o più), ad esempio un muro o steccato, confina con l'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posato a 35 cm / poll. dall'ostacolo. Questo permetterà di evitare la collisione del robot rasaerba con l'ostacolo e di ridurre l'usura della

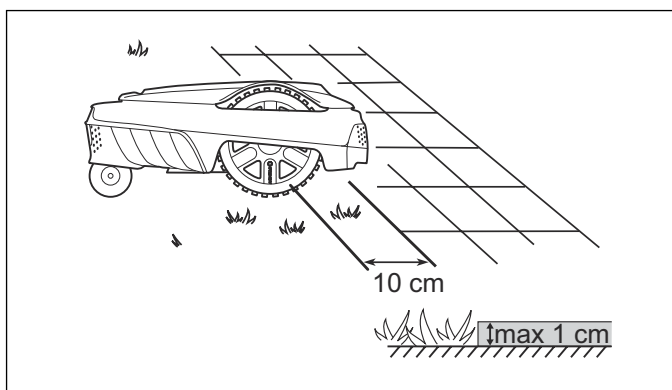
scocca. Non viene tagliata l'area di prato fino a circa 20 cm / poll. da un ostacolo fisso.



Se l'area di lavoro confina con un piccolo avvallamento, un'aiuola o un piccolo dislivello, o un marciapiedi basso (1-5 cm / poll.), il cavo perimetrale deve essere posato a 30 cm / poll. all'interno dell'area di lavoro. Questo impedisce alle ruote di passare sull'avvallamento o salire sul marciapiede ed evitare l'eccessiva usura del robot rasaerba. Non viene tagliata l'erba su un'area di prato fino a circa 15 cm / poll. dall'avvallamento/ marciapiede.

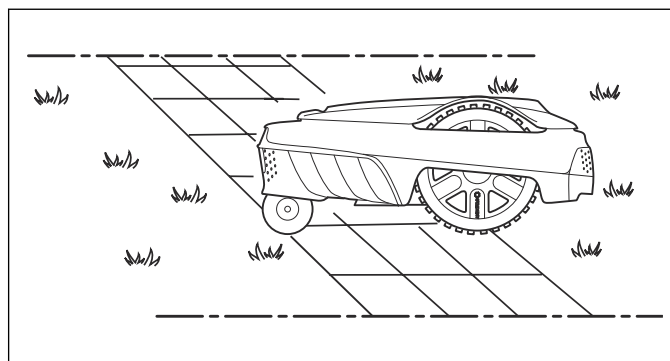


Se l'area di lavoro confina con una pavimentazione in selciato o una simile a livello con il prato (+/- 1 cm / 0,4 poll.), è possibile consentire al rasaerba di salire leggermente su di essa. Il cavo perimetrale deve essere posato a 10 cm / poll. Dal bordo della pavimentazione. Tutta l'erba lungo i lati della pavimentazione sarà tagliata.



Se l'area di lavoro è divisa da una pavimentazione in selciato a livello con il prato, è possibile consentire al robot rasaerba 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. Verificare

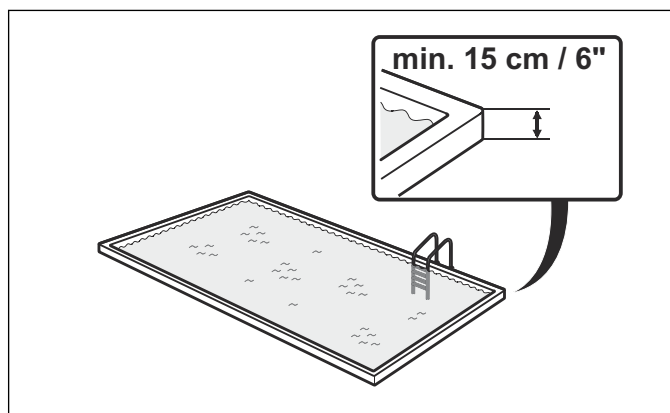
che le mattonelle siano livellate rispetto al prato per evitare un'usura eccessiva del robot rasaerba.



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

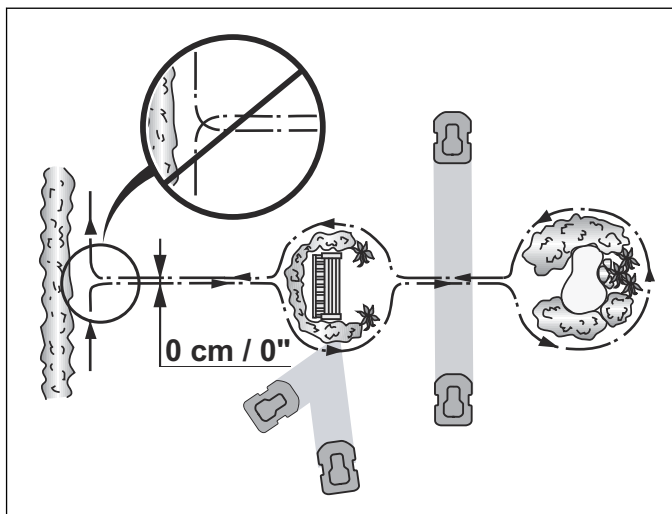


ATTENZIONE: Se l'area di lavoro è in prossimità di corpi idrici, pendenze, dirupi o strade pubbliche, il cavo perimetrale deve essere dotato di una bordatura o simili. L'altezza deve essere almeno di 15 cm / 6 poll. Ciò serve ad evitare sempre che il robot rasaerba finisca fuori dall'area di lavoro.



3.5.3 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 gli stessi picchetti. Quando i cavi perimetrali verso e dall'isola sono disposti vicini tra loro, il robot rasaerba può passare sul cavo.

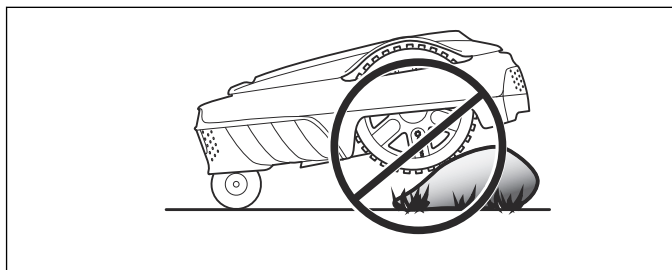


ATTENZIONE: I cavi perimetrali di andata e ritorno da un'isola non devono incrociarsi.

Gli ostacoli che resistono agli urti, per esempio alberi o cespugli più alti di 15 cm / 6 poll., non devono essere delimitati dal cavo perimetrale. In caso di collisione con un ostacolo di questo tipo, il robot rasaerba cambierà direzione.

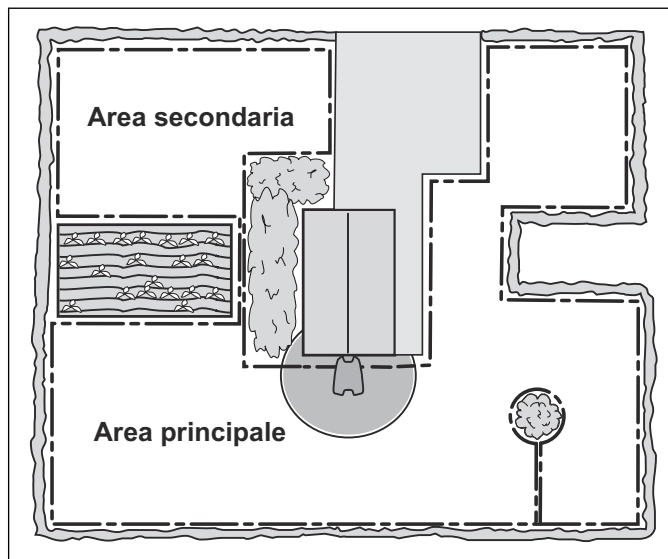
Tuttavia, per un funzionamento sicuro e silenzioso, è consigliabile delimitare tutti gli ostacoli fissi che si trovano nell'area di lavoro.

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 robot rasaerba può salire su questo tipo di ostacolo, danneggiando così le lame.



3.5.3.1 Aree secondarie

Se l'area di lavoro comprende due aree tra le quali il robot rasaerba ha difficoltà a spostarsi, è consigliabile creare un'area secondaria. Esempi sono le pendenze superiori a 25% o passaggi più stretti di 60 cm / 24 poll. Posare quindi il cavo perimetrale intorno all'area secondaria in modo che formi un cerchio all'esterno dell'area principale. Il robot rasaerba 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 robot rasaerba non è in grado di spostarsi autonomamente dall'area secondaria alla stazione di ricarica. Vedere *Modalità di funzionamento - 2ª area alla pagina 38*. In questa modalità, il robot rasaerba 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 robot rasaerba si arresta e sul display viene visualizzato il messaggio *Necessita carica manuale*. Posizionare il robot rasaerba nella stazione di ricarica per caricare la batteria. Se l'area principale deve essere tagliata subito dopo la ricarica, come da programmazione, è necessario selezionare la modalità operativa *Area principale* e premere il pulsante **Start**.

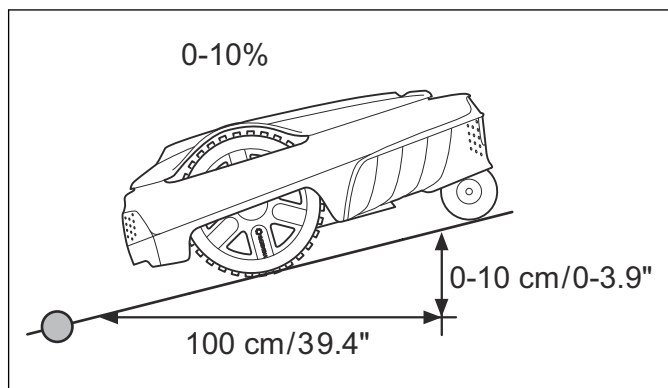
3.5.3.2 Passaggi durante il taglio

Evitare di creare passaggi lunghi e stretti e aree più strette di 1,5 - 2 m / 3,2 - 6,5 ft. Il robot rasaerba può restare nel passaggio o nell'area per un tempo prolungato. In tal caso, l'erba si appiattisce. Il passaggio più stretto possibile per il robot rasaerba è di 60 cm / 24 pollici (tra i cavi perimetrali).

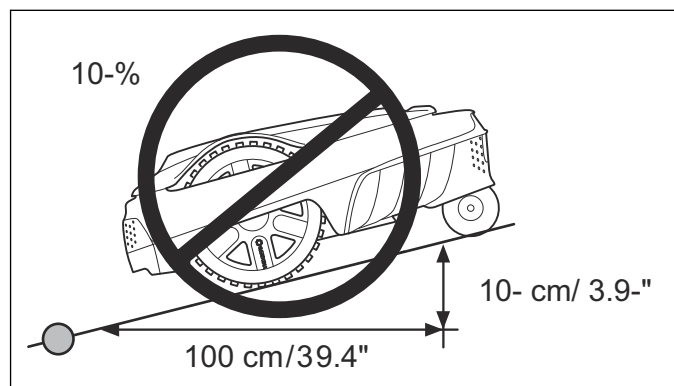
Nota: Nei passaggi più stretti di 2 m / 6,5 ft (tra i cavi perimetrali) GARDENA raccomanda di installare un cavo guida.

3.5.3.3 Pendenze

Il robot rasaerba può operare in pendenza. La pendenza massima è definita in unità percentuali (%) ed è calcolata come differenza di altezza in centimetri per ogni metro.



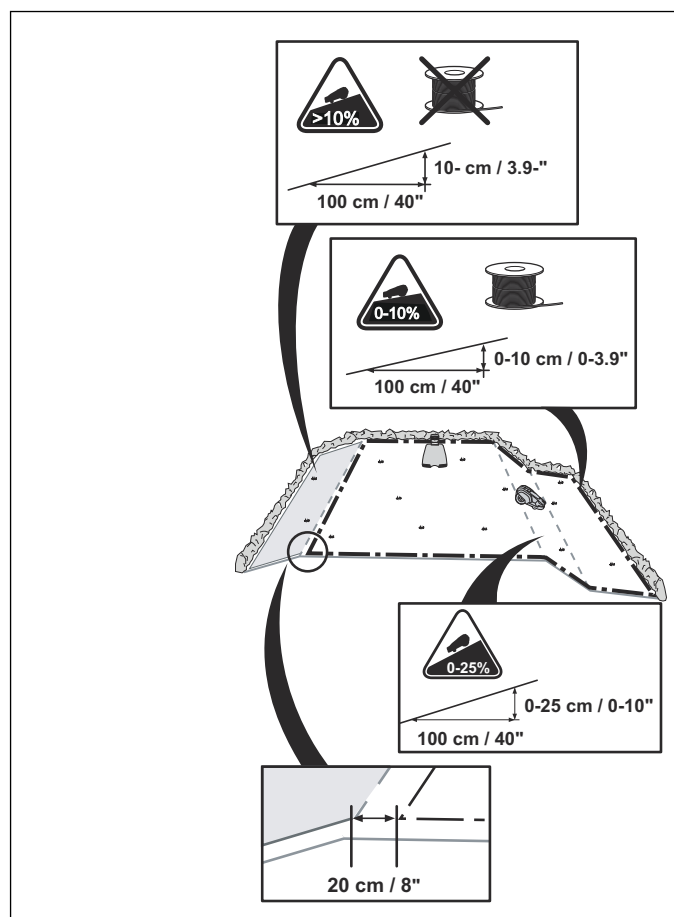
Il cavo perimetrale non deve essere posato su una pendenza superiore al 15%. È possibile che il robot rasaerba faccia fatica a cambiare direzione in questo punto. Il robot rasaerba si arresta e viene visualizzato il messaggio di errore *Fuori area lavoro*. Il rischio è maggiore in condizioni di umidità,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



Comunque, nel caso in cui sia presente un ostacolo (ad esempio una recinzione o una fitta siepe) che il robot rasaerba può urtare senza pericolo, il cavo perimetrale può essere posizionato lungo una pendenza superiore al 10%.

All'interno dell'area di lavoro, il robot rasaerba è in grado di tagliare zone con pendenza fino al 25%. 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 10%, il cavo perimetrale va collocato su una superficie piana a circa 20 cm dall'inizio della pendenza.



3.5.4 Posa del cavo perimetrale

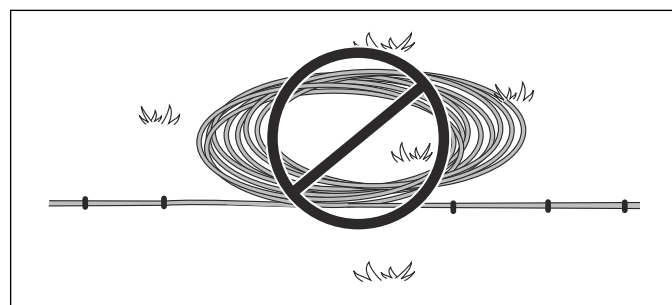
Se si intende picchettare al suolo il cavo perimetrale, procedere come segue:

- Tagliare l'erba molto bassa con un rasaerba standard o un decespugliatore/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 robot rasaerba tagli il cavo o ne danneggi l'isolamento.
- Il cavo perimetrale deve trovarsi vicino al terreno, così da non poter essere tagliato prima che le radici dell'erba vi siano cresciute sopra. Tagliare l'erba troppo corta subito dopo l'installazione può danneggiare l'isolamento del cavo. Eventuali danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi. Per evitare che ciò accada, scegliere sempre l'altezza di taglio massima per le prime settimane successive all'installazione e ridurre gradualmente l'altezza ogni due settimane, fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.
- 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.

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

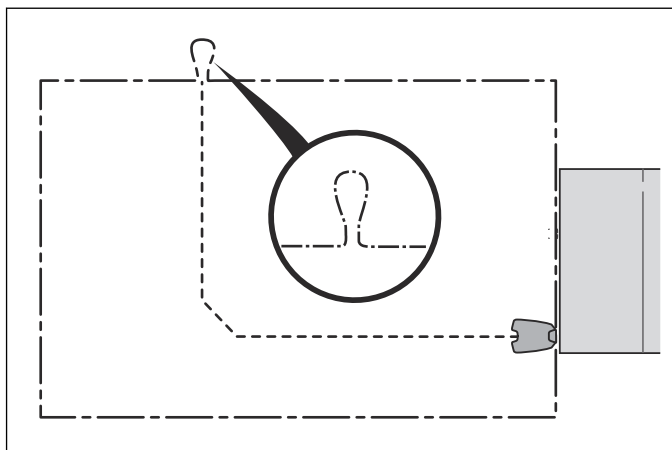
- Accertarsi di posizionare il cavo perimetrale a una profondità di minimo 1 cm / 0,4 poll. e di massimo 20 cm / 8 poll. nel suolo. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga.

Nota: Il cavo in più non deve essere avvolto al di fuori del cavo perimetrale. Tale azione potrebbe compromettere il funzionamento del robot rasaerba.



3.5.4.1 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 / 8 poll. 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 *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.

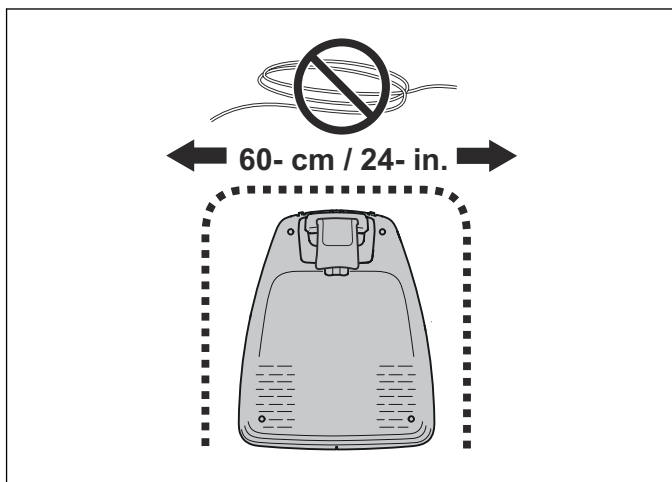


3.5.4.2 Posa del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica

Il posizionamento della stazione di ricarica è flessibile. Tuttavia, è consigliabile che il cavo perimetrale non sia troppo vicino a se stesso, se in parallelo, di 60 cm / 24 poll.



ATTENZIONE: Non posizionare il cavo avvolto su bobine o il tamburo con il cavo dietro la stazione di ricarica. Ciò può interferire con il segnale della stazione di ricarica e causare problemi di aggancio al robot rasaerba.



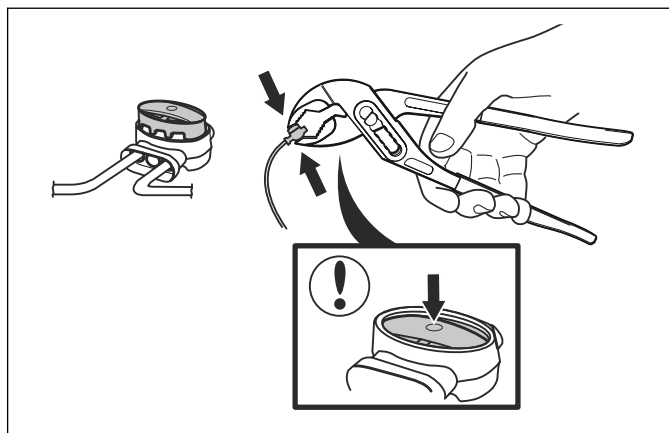
3.5.4.3 Giunzione del cavo perimetrale



ATTENZIONE: 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.

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 presa a pappagallo per premere completamente il pulsante sul giunto.



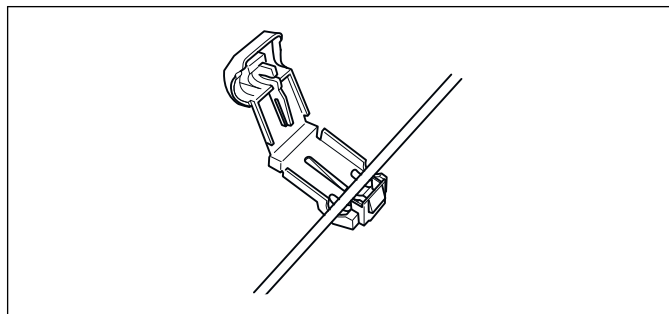
3.6 Collegamento del cavo perimetrale



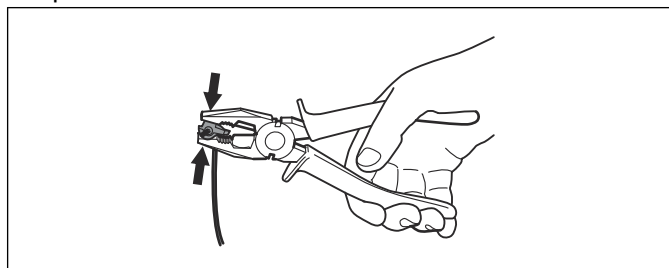
ATTENZIONE: Il cavo perimetrale non deve essere incrociato quando lo si collega alla stazione di ricarica. L'estremità destra del cavo deve essere collegata al connettore destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra al connettore sinistro.

Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica.

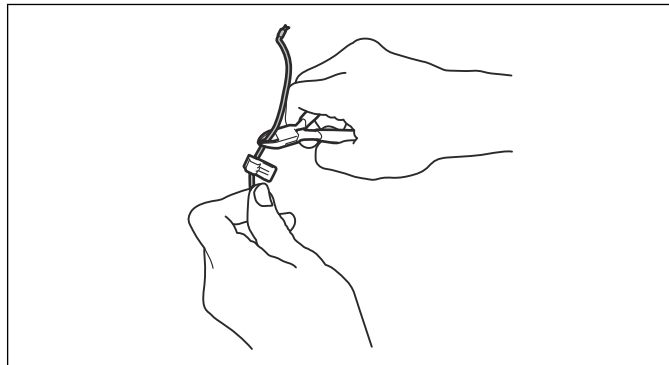
1. Aprire il connettore e inserire il cavo nel morsetto del connettore.



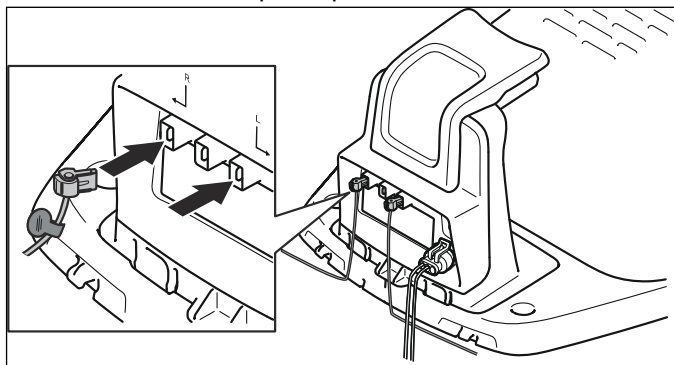
2. Premere i connettori insieme usando un paio di pinze. Premere finché non si sente uno scatto.



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



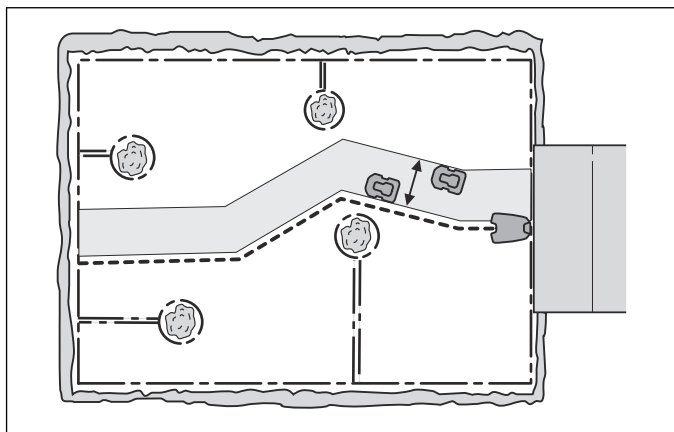
4. Premere il connettore sui pin di metallo della stazione di ricarica contrassegnati con L (sinistra) e R (destra).
5. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. In questo modo è più semplice collegare i cavi correttamente quando ad esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.



3.7 Installazione del cavo guida

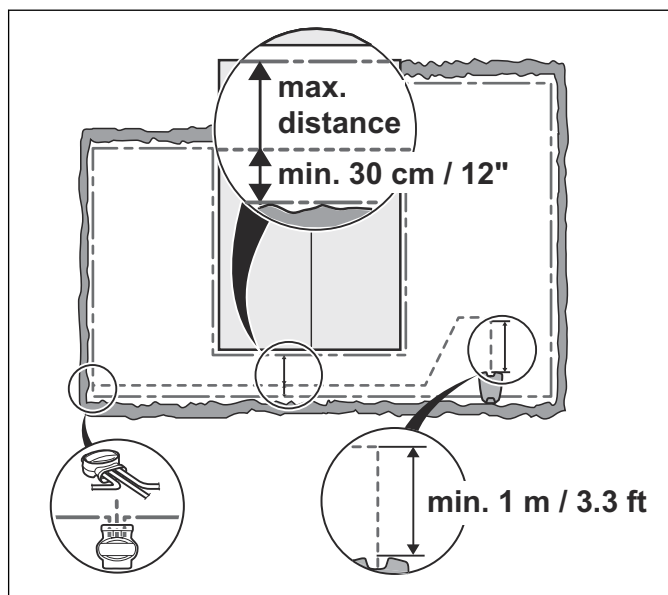
Il cavo guida viene utilizzato dal robot rasaerba per trovare la strada di ritorno alla stazione di ricarica, ma anche per dirigersi verso le zone più lontane del giardino.

La stessa bobina di cavo viene usata sia per il cavo perimetrale sia per il cavo guida. Come il cavo perimetrale, anche il cavo guida può essere fissato a terra con picchetti o interrato.



Il robot rasaerba lavora a distanze diverse dal cavo guida per ridurre il rischio di tracciare solchi. L'area accanto al cavo usata dal robot rasaerba è chiamata Corridoio.

Il robot rasaerba 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.



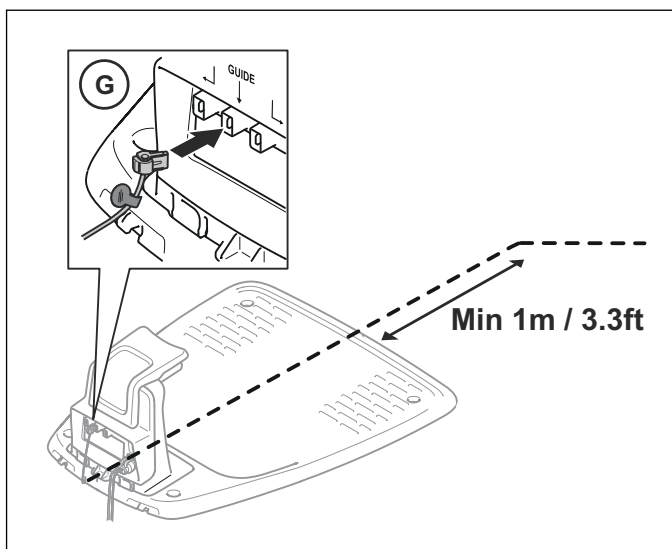
Come il cavo perimetrale, anche il cavo guida può essere fissato a terra con picchetti o interrato.



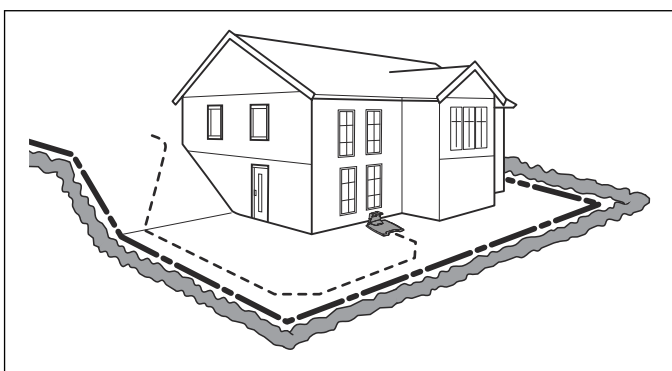
ATTENZIONE: Creare uno spazio il più libero possibile a sinistra del cavo guida (osservando frontalmente la stazione di ricarica). Inoltre, non è consentito posizionare il cavo guida a meno di 30 cm dal cavo perimetrale.

3.7.1 Posa e collegamento del cavo guida

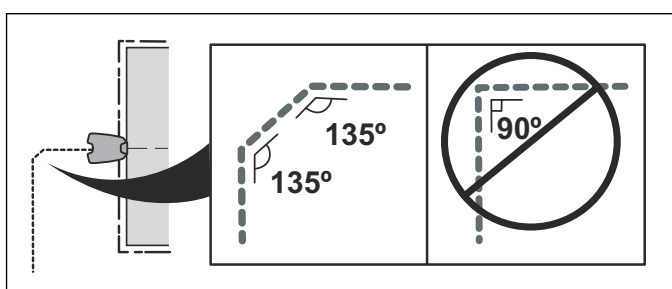
1. Prima di posare e collegare il cavo guida, è importante prendere in considerazione la lunghezza del cavo guida, specialmente in installazioni grandi o complesse. Se il cavo guida è più lungo di 150 m, il robot rasaerba può avere difficoltà a seguirlo. La corrente nel cavo guida va sempre a sinistra alla connessione dal cavo guida al cavo perimetrale.
2. Montare il connettore sul cavo guida come già fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate in *Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 19*. Collegarlo al connettore di contatto sulla stazione di ricarica indicato con GUIDE.
3. 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.
4. Far passare il cavo guida attraverso la feritoia situata sotto la piastra di ricarica, quindi farlo uscire di almeno 1 m dal bordo anteriore della piastra.



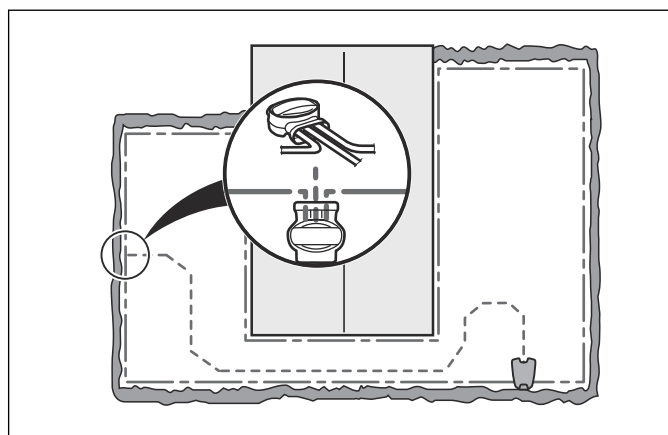
Se il cavo guida deve essere installato su una pendenza, può essere utile posare il cavo obliquamente rispetto alla pendenza stessa. In questo modo è più semplice per il robot rasaerba seguire il cavo guida sulla pendenza.



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

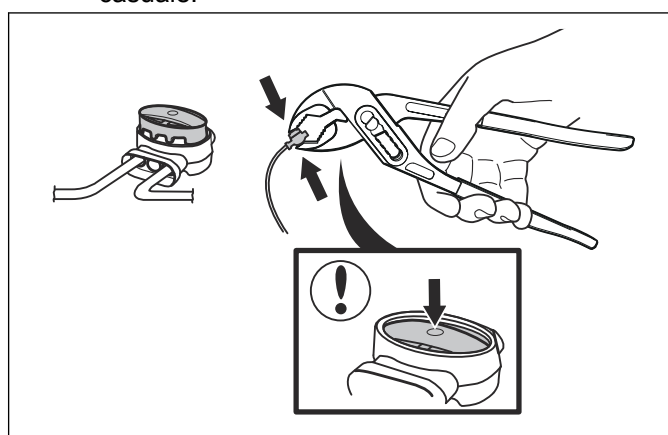


5. Stendere il cavo guida fino al punto del cavo perimetrale in cui è necessario collegare il cavo guida.
6. Tagliare il cavo perimetrale usando per esempio un tagliafili. Il collegamento del cavo guida è più facile se è stato fatto un occhiello sul cavo perimetrale, come indicato nella descrizione precedente. Vedere *Posa del cavo perimetrale alla pagina 18*.



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

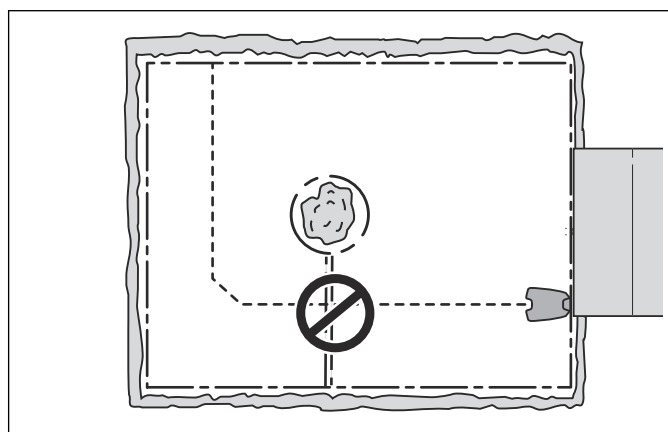
- a) Inserire il cavo perimetrale e il cavo guida nel giunto. Verificare che i cavi siano inseriti completamente nel giunto in modo che le estremità siano visibili attraverso l'area trasparente sull'altro lato del giunto.
- b) Usare una pinza a pappagallo per comprimere completamente il pulsante sul giunto. La scelta dei fori per collegare ciascun cavo può essere casuale.



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

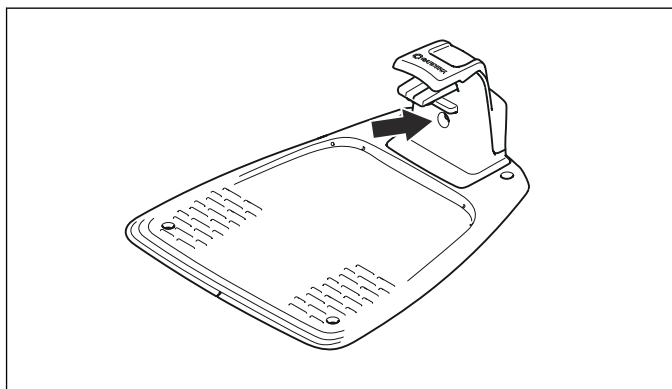


ATTENZIONE: Il cavo guida non può attraversare il cavo perimetrale, per esempio un cavo perimetrale posato a isola.



3.8 Controllo dell'installazione

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



Se la spia non è verde fissa o lampeggiante, vedere *Spia della stazione di ricarica alla pagina 49*.

3.9 Primo avviamento e calibrazione guida

3.9.1 Primo avviamento

Quando il robot rasaerba viene avviato per la prima volta (pulsante **ON/OFF**), viene eseguita una sequenza di avviamento dal menu del robot rasaerba e una calibrazione automatica del segnale guida.

1. Aprire il portello.
2. Premere il pulsante **ON/OFF**.

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

- Lingua
- Paese
- Data
- Ora
- Selezione e conferma del codice PIN personale. Sono consentite tutte le combinazioni tranne 0000.

Nota: Usare la pagina *MEMO* all'inizio di questo manuale per prendere nota del codice PIN.

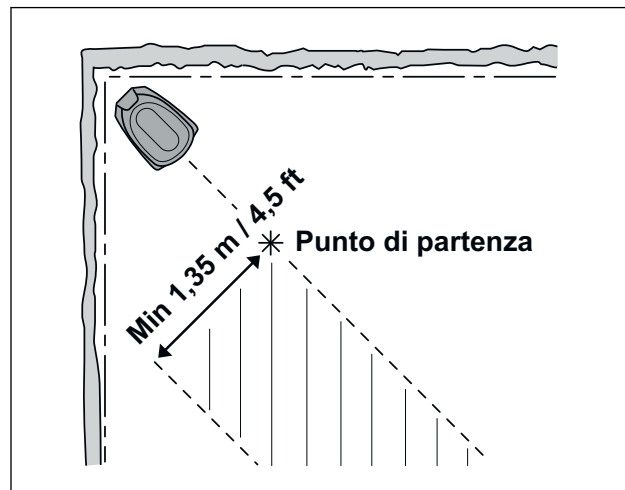
3. Posizionare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e premere il pulsante **Start**.

3.9.2 Calibrazione guida

1. Il robot rasaerba lascia la stazione di ricarica e segue il cavo guida fino al punto di partenza (distanza predefinita 60 cm / 2 ft.), dove inizia il processo di calibrazione. La distanza massima tra la stazione di ricarica e il punto di partenza è di 300 cm / 9,8 ft. Per ridurre il rischio di tracciare solchi sul prato, il processo di calibrazione imposta un corridoio guida più largo possibile. Vedere *Punto di partenza alla pagina 29*.

Nota: Il robot rasaerba si sposta sempre sul lato sinistro del cavo guida (osservando frontalmente la stazione di ricarica). Per il corridoio guida più ampio possibile, accertarsi che la distanza tra il punto di partenza e il cavo perimetrale sia di almeno 1,35 m / 4,5 ft. (perpendicolare al cavo guida). Se la distanza

sul lato sinistro del punto di partenza è inferiore a 0,6 m / 2 ft., il processo di calibrazione viene interrotto.



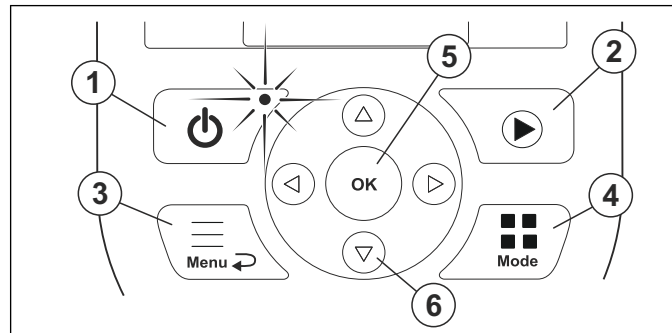
2. Una volta completato il processo di calibrazione, il robot rasaerba segue il cavo guida e inizia a tagliare.

3.10 Pannello di comando

Tutti i comandi e le impostazioni del robot rasaerba vengono eseguiti dal pannello di comando. 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.

3.10.1 Tastiera

La tastiera è formata da 6 gruppi di pulsanti:



1. Il pulsante **ON/OFF** viene utilizzato per **accendere e spegnere** il robot rasaerba. La spia del pulsante **ON/OFF** è un importante indicatore di stato. Vedere *La spia alla pagina 38*.
2. Il pulsante **Start** viene utilizzato per avviare il funzionamento del robot rasaerba.
3. Il pulsante **Menu** consente di accedere al menu principale.

Nota: Il pulsante **Menu** viene utilizzato anche come pulsante **Indietro**, vale a dire quando ci si sposta verso l'alto negli elenchi del menu.

4. Il pulsante **Modalità** viene utilizzato per selezionare la modalità operativa, ad esempio *Area principale* o *Parcheggio*.
5. Il pulsante **OK** viene utilizzato per confermare le impostazioni scelte dai menu.
6. I **tasti freccia** consentono di navigare nel menu. I **tasti freccia su/giù** sono utilizzati anche per

immettere le cifre, ad esempio il codice PIN, l'ora e la data



AVVERTENZA: È possibile eseguire l'ispezione o la manutenzione del robot rasaerba in sicurezza solo quando è disattivato. Il robot rasaerba è disattivato quando la spia sul pulsante **ON/OFF** non è accesa.

3.10.2 Display

Quando viene premuto il pulsante **STOP** e viene aperto il portello, il display mostra le seguenti informazioni:



- Informazioni operative, ad esempio, *TAGLIO*, *PARCHEGGIO*, *RICERCA* o *PROGRAMMA*. Se il robot rasaerba non si trova in una modalità operativa specifica, viene visualizzata l'informazione operativa *PRONTO*.
- Data e ora.

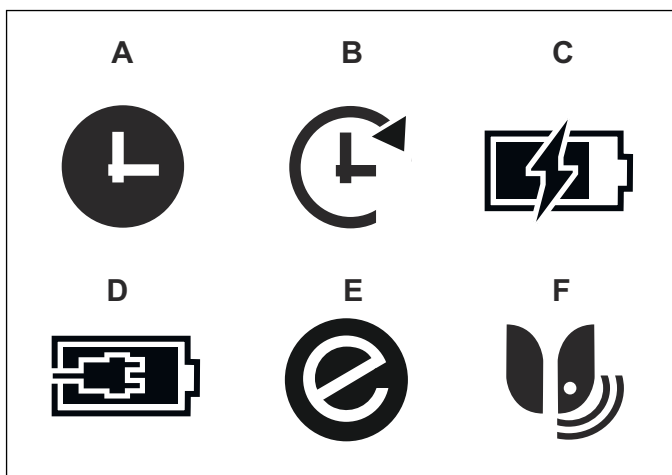
3.10.2.1 Simboli mostrati sul display

Il simbolo dell'orologio (A) indica il momento in cui il rasaerba non può tagliare l'erba a causa delle impostazioni di programmazione. Se si seleziona la modalità di funzionamento *Ignora programma*, viene visualizzato il simbolo (B).

Lo stato della batteria mostra la carica residua della batteria. Se il robot rasaerba è in fase di carica, sopra il simbolo della batteria (C) compare un fulmine. Se il robot rasaerba viene posizionato nella stazione di ricarica senza però effettuare la ricarica, viene visualizzato il simbolo (D).

Se il robot rasaerba è impostato in *Modalità ECO*, viene visualizzato il simbolo ECO (E). Vedere *Modalità ECO alla pagina 29*.

Il simbolo smart system (F) viene visualizzato se il robot rasaerba è incluso in uno smart system.

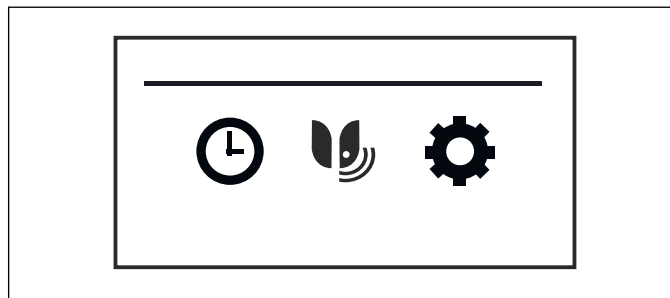


3.11 Struttura dei menu

Il robot rasaerba ha un menu principale con una serie di sottomenu sotto ogni opzione. Tutte le impostazioni vengono eseguite nei sottomenu.

Il menu principale presenta la seguente struttura:

- *Programma*
- *smart system* (solo per smart SILENO city)
- *Impostazioni*



3.11.1 Menu principale



Programma

La funzione di programmazione è il mezzo ideale per controllare in quali momenti il robot rasaerba non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino. La procedura guidata per la programmazione è un rapido mezzo per individuare le adeguate impostazioni di programmazione del robot rasaerba. Vedere *Programmazione guidata alla pagina 24*



smart system

Solo per smart SILENO city

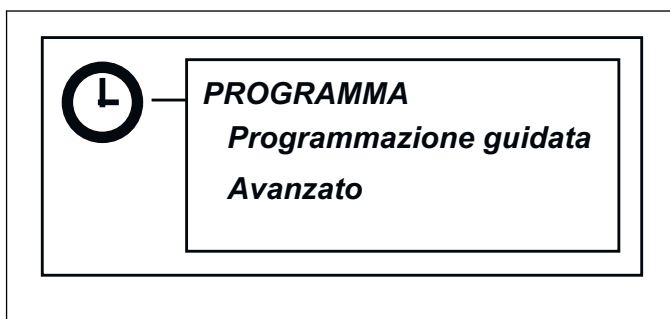
GARDENA smart system consente l'interazione wireless tra il robot rasaerba e altri dispositivi in GARDENA smart system, come Water Control e Sensor. In questo menu è possibile includere o escludere il robot rasaerba dallo smart system. È inoltre possibile verificare lo stato della connessione wireless con lo smart system. Vedere *smart system alla pagina 26*.



Impostazioni

Per molte aree di lavoro non vi è alcuna necessità di modificare le impostazioni predefinite di fabbrica, ma a seconda della complessità del prato, i risultati del taglio possono essere migliorati effettuando le impostazioni manualmente. Le funzioni del menu impostazioni vengono utilizzate per personalizzare l'installazione. Nel menu delle impostazioni, è inoltre possibile effettuare modifiche alle impostazioni generali del robot rasaerba, quali la data e l'ora. Il menu *Impostazioni* comprende anche le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra il robot rasaerba e la stazione di ricarica. Vedere *Impostazioni alla pagina 27*.

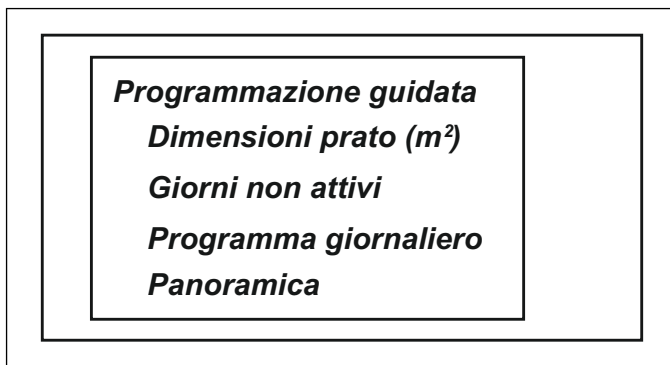
3.12 Programma



Per ottenere il miglior risultato di taglio, il prato non deve essere tagliato troppo di frequente. Se il rasaerba effettua un taglio eccessivo, il prato può risultare appiattito. Inoltre, il robot rasaerba è soggetto a usura non necessaria. Se l'area di lavoro è inferiore alla capacità di lavoro del robot rasaerba, la qualità dell'erba può migliorare ulteriormente se questa viene tagliata ogni due giorni invece di qualche ora al giorno. Inoltre, l'erba trae beneficio da un riposo completo per almeno tre giorni ogni mese.

La funzione di programmazione è inoltre il mezzo ideale per controllare in quali momenti il robot rasaerba non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino.

3.12.1 Programmazione guidata



La programmazione guidata è un rapido mezzo per individuare le impostazioni di programmazione adatte per il prato.

1. Immettere la dimensione stimata del prato. Non è possibile immettere una dimensione di prato maggiore della capacità massima di lavoro. Vedere *Dati tecnici alla pagina 56*
2. Confermare la dimensione del prato premendo il pulsante **OK**. Dopo aver inserito la dimensione del prato, la programmazione guidata suggerirà un programma giornaliero adeguato (passare al punto 4) o richiederà l'immissione dei giorni non attivi.
3. Selezionare uno o più giorni in cui il robot rasaerba deve essere inattivo. Utilizzare i tasti freccia su/giù per spostarsi tra i giorni.
4. Confermare i giorni di inattività selezionati premendo il pulsante **OK**.
5. La procedura guidata suggerisce un programma giornaliero per i giorni di attività. Se si desidera spostare l'intervallo di programmazione a una fase della giornata precedente o successiva, premere i tasti **freccia** su o giù.
6. Confermare il programma giornaliero premendo il pulsante **OK**. Verrà mostrata una panoramica della programmazione giornaliera. Premere il tasto **OK** per tornare al menu principale.

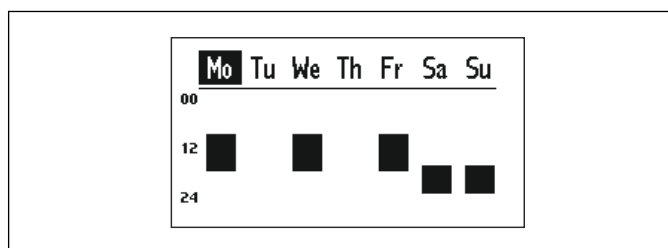
Se si desidera modificare le impostazioni di programmazione per i singoli giorni di lavoro, utilizzare il menu *Programma - Avanzato*.

3.12.2 Avanzato



È possibile visualizzare una panoramica dei giorni e delle ore di lavoro sul display del robot rasaerba. La barra colorata indica l'attività di taglio attivo al giorno. Il resto del tempo, il robot rasaerba è parcheggiato nella stazione di ricarica.

Se l'area di lavoro è inferiore alla capacità massima, il programma deve essere utilizzato allo scopo di ridurre l'usura del robot rasaerba e il logorio del prato. Quando si imposta il programma, calcolare che il robot rasaerba taglia circa la quantità di metri quadri in base all'ora e al giorno elencati nella tabella Capacità di lavoro. Vedere *Per impostare il programma alla pagina 39*.



La tabella seguente fornisce suggerimenti per le diverse impostazioni del programma, a seconda delle dimensioni del prato. Le ore di lavoro al giorno devono essere considerate come indicative. Può essere necessario adattarle alle condizioni specifiche del giardino e, ad esempio, alla qualità e all'altezza dell'erba durante la stagione. Utilizzare la tabella come segue:

- Individuare un'area di lavoro il più simile possibile alle dimensioni del prato.
- Selezionare una quantità appropriata di giorni di lavoro.

- Orario di lavoro indica quante ore al giorno dovrà lavorare il robot rasaerba per il numero di giorni selezionato.
- L'intervallo di tempo suggerito indica l'intervallo di tempo che corrisponde alle ore di lavoro richieste al giorno.

È possibile configurare 2 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.

3.12.3 Suggerimenti di programmazione

La procedura guidata per la programmazione è un modo semplice per individuare il programma adatto alle dimensioni del prato. Tuttavia, se vi è la necessità di personalizzare le impostazioni di programmazione, l'operazione può essere eseguita dal menu *Programma - Avanzato*. Ogni robot rasaerba possiede una capacità massima di lavoro (m²) che non può essere superata. Pertanto, i suggerimenti di programmazione riportati di seguito si applicano solo fino alla capacità massima di lavoro. Per alcune aree di lavoro sono necessari 7 giorni di lavoro. La tabella riportata di seguito con i suggerimenti di programmazione si applica a SILENO city (per 500 m²). I suggerimenti dell'intervallo di tempo sono arrotondati alla mezz'ora seguente.

Area di lavoro	Timer settimanale	Orario di lavoro al giorno	Suggerimento per l'intervallo di tempo
150 m ²	5	5	8:00 - 13:00
	7	3,5	8:00 - 11:30
250 m ²	5	8	8:00 - 16:00
	7	5,5	8:00 - 13:30
350 m ²	5	11	8:00 - 19:00
	7	8	8:00 - 16:00
400 m ²	7	9	8:00 - 17:00
450 m ²	7	10	8:00 - 18:00
500 m ²	7	11	8:00 - 19:00

3.12.4 Modifica giorno

Selezionare innanzitutto il giorno da modificare nella schermata Panoramica, utilizzando i **tasti freccia** destra e sinistra e confermando con **OK**.

È possibile inserire 2 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**. Inserire l'ora utilizzando i tasti freccia su/giù.

Utilizzare il tasto freccia a destra per passare al *Periodo 2*. Il *Periodo 2* viene inserito in modo identico a *Periodo 1*. Due intervalli possono essere utili per assegnare altre attività al prato durante ore specifiche, ad esempio immettendo *Periodo 1*: 9:00 - 11:00 e *Periodo 2*: 21:00 - 24:00. Il robot rasaerba verrà quindi parcheggiato nella stazione di ricarica dalle 11:00 alle 21:00.

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

Per tornare alla panoramica della programmazione, premere il pulsante **Menu**.

3.12.5 Copia

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

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

Per tornare alla panoramica della programmazione, premere il pulsante **Menu**.

3.12.6 Reset

Questa funzione ripristina il programma alle impostazioni di fabbrica, per cui il robot rasaerba funziona secondo le impostazioni della procedura guidata (capacità massima di lavoro).

Reset programma — Questo giorno
Tutta la settimana

3.12.6.1 Questo giorno

Ripristina il giorno selezionato nel sistema a schede.

3.12.6.2 Tutta la settimana

Ripristina tutti i giorni della settimana.

3.13 smart system

Solo per smart SILENO city.

 **SMART SYSTEM**
Annulla abbinamento
Stato

GARDENA smart system abilita l'interazione wireless tra il robot rasaerba smart e gli altri dispositivi in GARDENA smart system, come smart Water Control e smart Sensor.

In questo menu, è possibile:

- abilitare il robot rasaerba smart da includere o escludere dall'app GARDENA smart system.
- controllare lo stato della connessione wireless con lo smart system.

Nota: La sequenza di inclusione può impiegare alcuni minuti. Una volta avvenuta con successo, l'inclusione porta l'utente automaticamente alla schermata di avvio del rasaerba. Se per qualsiasi motivo, l'inclusione fallisce, occorre riprovare.

3.13.1 Installazione

Accertarsi che l'installazione del rasaerba robotizzato sia stata completata prima di includerlo nell'app GARDENA smart system. Vedere *Installazione alla pagina 11*. È importante pianificare con cura l'installazione.

3.13.2 Attiva modalità inclusione

Per includere il robot rasaerba smart nell'app GARDENA smart system:

1. Selezionare l'icona smart system dal menu principale del robot rasaerba e premere **OK**. L'opzione *Attiva Modalità Inclusione* viene visualizzata sul display.
2. Selezionare *Sì* premendo il **tasto freccia** a destra, quindi premere **OK**.

3. Inserire il codice PIN usando i **tasti freccia** su/giù, quindi premere **OK**.
4. Il codice di inclusione verrà mostrato sul display del robot rasaerba.

Nota: Il robot rasaerba può essere visualizzato come dispositivo nell'app smart system solo se prima è stato incluso dal robot rasaerba.

3.13.3 Inclusione nell'app

L'inclusione di tutti i dispositivi GARDENA smart avviene sull'app smart system. È possibile scaricare gratuitamente l'app GARDENA smart system dall'App Store (Apple) o da Google Play (Android). Aprire l'app e registrarsi come utente. Accedere al sistema e selezionare *Includi dispositivo* dalla pagina iniziale dell'app. Continuare l'inclusione attenendosi alle istruzioni riportate nell'app. Per l'inclusione, è inoltre necessario uno smart Gateway collegato a Internet.

Nota: Eseguire questa operazione solo dopo il completamento dell'installazione del robot rasaerba.

3.13.4 Menu disabilitati

Non appena il robot rasaerba smart entra a far parte dello smart system, alcuni menu nel robot rasaerba vengono disabilitati. È ancora possibile vedere tutte le impostazioni del robot rasaerba, ma queste possono essere modificate solo tramite l'app GARDENA smart system. Nella selezione del menu del robot rasaerba smart, le seguenti impostazioni saranno bloccate:

- Programma
- Ora e data
- Lingua
- Paese

3.13.5 Funzione Escludi dispositivo

Per rimuovere la connessione wireless tra il robot rasaerba e lo smart system, selezionare l'opzione *Escludi dispositivo* nel menu del robot rasaerba. Se l'utente conferma l'esclusione del dispositivo, la comunicazione tra il robot rasaerba e gli altri dispositivi in smart system verrà interrotta.

Nota: Il robot rasaerba deve essere eliminato manualmente dall'elenco dei prodotti nell'app GARDENA smart system.

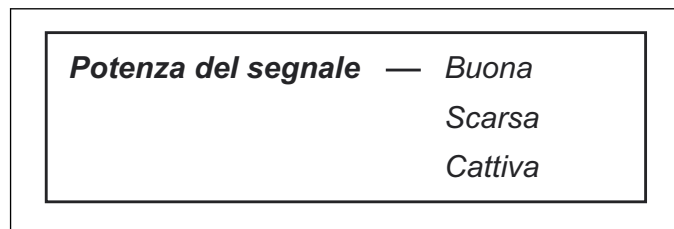
3.13.6 Stato

Stato — Collegato Sì/No
Forza segnale

3.13.6.1 Collegato Sì/No

Non appena il robot rasaerba viene collegato al gateway dello smart system, dal menu è possibile verificare lo stato della connessione. Lo stato può essere collegato (Sì) o non collegato (No).

3.13.6.2 Potenza del segnale



La qualità del segnale tra il robot rasaerba e il gateway può essere *Buona*, *Scarsa* o *Cattiva*. Per ottenere prestazioni ottimali dello smart system, la stazione di ricarica del robot rasaerba deve essere possibilmente collocata in un posto del giardino che consenta di visualizzare *Potenza del segnale - Buona*.

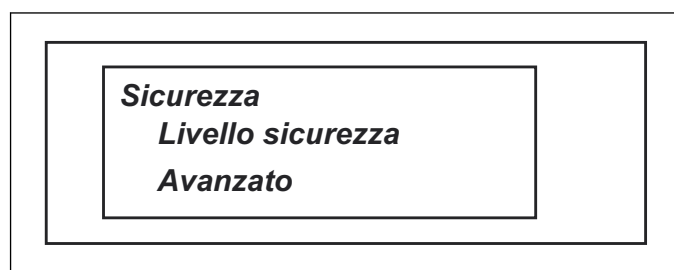
3.14 Impostazioni

Questa selezione consente di effettuare modifiche alla sicurezza, personalizzare l'installazione e modificare le impostazioni generali come data e ora.



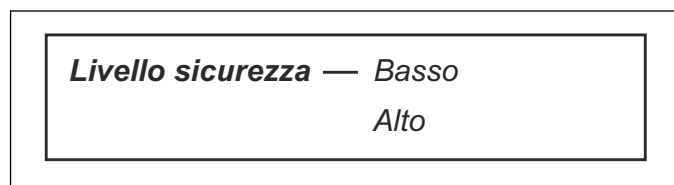
3.14.1 Sicurezza

Mediante questa selezione è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra robot rasaerba e stazione di ricarica. Per passare al menu di sicurezza, innanzitutto immettere il codice PIN utilizzando i tasti freccia su/giù e confermando con OK.



3.14.1.1 Livello sicurezza

È possibile scegliere tra 2 livelli di sicurezza.



Quando si avvia il robot rasaerba (pulsante **ON/OFF**), entrambi i livelli di sicurezza *basso* e *alto* impediscono l'accesso al robot rasaerba se non si conosce il codice PIN. Se si immette il codice PIN errato per 5 volte consecutive, il robot rasaerba si blocca per un certo periodo. La durata del blocco aumenta a ogni nuovo tentativo fallito.

Funzione	Basso	Alto
Tempo di blocco	X	X
Richiesta PIN		X

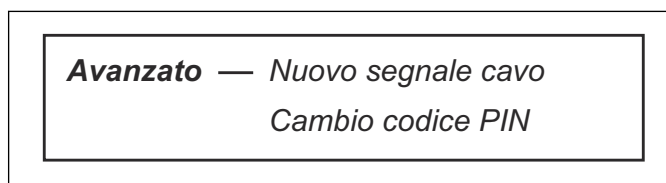
Tempo di blocco

Questa funzione indica che dopo 30 giorni il robot rasaerba non può essere avviato senza prima immettere il codice PIN corretto. Quando i 30 giorni sono trascorsi, il robot rasaerba continua a tagliare normalmente, ma viene visualizzato il messaggio *Immettere codice PIN* quando viene premuto **STOP**. Immettere il codice PIN e premere **OK**.

Richiesta PIN

Questa funzione prevede che il robot rasaerba richieda il codice PIN se il robot rasaerba si trova in modalità standby ed è impostato sul livello di sicurezza *alto*. Lo stato di standby (spia lampeggiante) indica che l'operatore deve premere il pulsante **ON/OFF** per riattivare il robot rasaerba. Prima che sia possibile utilizzare il robot rasaerba, è necessario immettere il codice PIN corretto.

3.14.1.2 Avanzato



Nuovo segnale cavo

Il segnale del cavo viene selezionato in modo casuale per creare un collegamento univoco tra il robot rasaerba 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. Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica.
2. Selezionare *Nuovo segnale del cavo* nel menu.
3. Premere **OK** e attendere la conferma che il segnale del cavo sia stato generato. Questo richiede normalmente circa 10 secondi.

Cambio codice PIN

1. Inserire l'attuale codice PIN usando i tasti freccia su/giù, quindi premere il pulsante **OK**.
2. Immettere il nuovo codice PIN e premere **OK**.
3. Confermare immettendo di nuovo lo stesso codice e premendo **OK**.

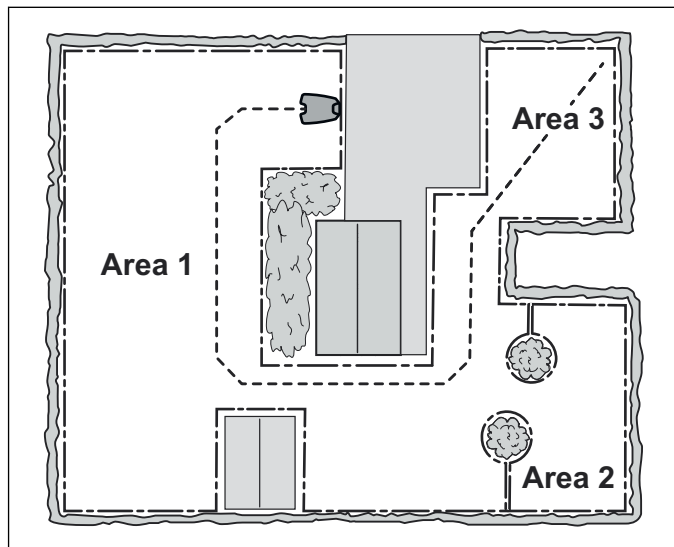
Quando viene cambiato il codice PIN, viene visualizzato sul display il messaggio *Codice PIN modificato*. Annotare il nuovo codice PIN sull'apposita riga del Memo. Vedere *Introduzione alla pagina 3*.

3.14.2 Gestione del prato

Questa funzione di menu viene utilizzata per guidare il robot rasaerba in parti remote di un'area di lavoro. In giardini complessi con, ad esempio, numerose aree che sono unite da passaggi stretti, i risultati di taglio possono essere migliorati modificando le impostazioni.

Nota: La funzione Gestione del prato viene attivata al termine di una calibrazione guida. Vedere *Calibrazione guida alla pagina 22*.

È possibile memorizzare fino a 3 aree remote. Selezionare un'area utilizzando i **tasti freccia** destra e sinistra, seguiti da **OK**.



Sono necessarie diverse selezioni specifiche per consentire al robot rasaerba di raggiungere l'area remota.

Gestione del prato

Area 1, 2 o 3 — In che modo?
Fino a che punto?
Con che frequenza?
Disabilita
Altro

Le impostazioni di fabbrica consentono al robot rasaerba di seguire il cavo guida per 99 m nel 20% delle volte che lascia la stazione di ricarica. Se in realtà il cavo guida è di lunghezza inferiore a 99 m, il robot rasaerba lo seguirà fino al punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale.

3.14.2.1 Area 1, 2 or 3 > In che modo?

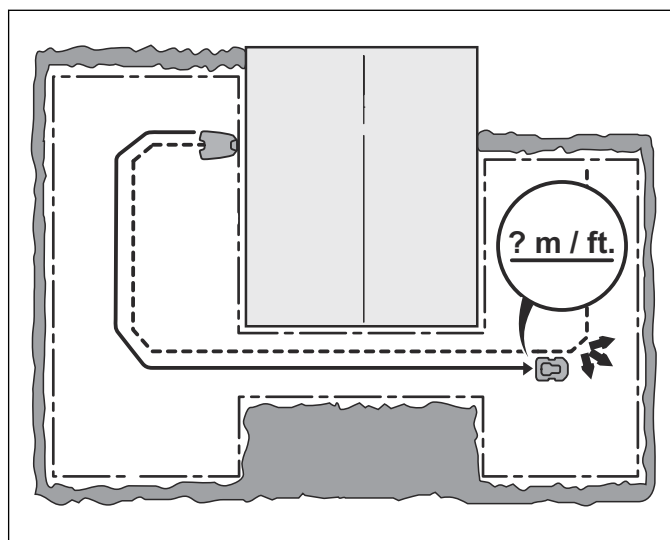
Il robot rasaerba utilizza la Guida per raggiungere l'Area 1, 2 o 3. Se verranno utilizzate tutte le aree, è quindi importante considerare il posizionamento ottimale della stazione di ricarica. La Guida deve passare in tutte le aree ma, allo stesso tempo, non deve superare la lunghezza massima del cavo guida.

3.14.2.2 Area 1, 2 or 3 > Fino a che punto?

Il robot rasaerba si ferma seguendo il cavo guida e inizia a tagliare a una distanza specificata dalla stazione di ricarica. È possibile impostare fino a 3 distanze diverse.

Consiglio! Utilizzare la funzione *Test (Area 1, 2 or 3 > Altro > Test)* per determinare la distanza dall'area remota. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul

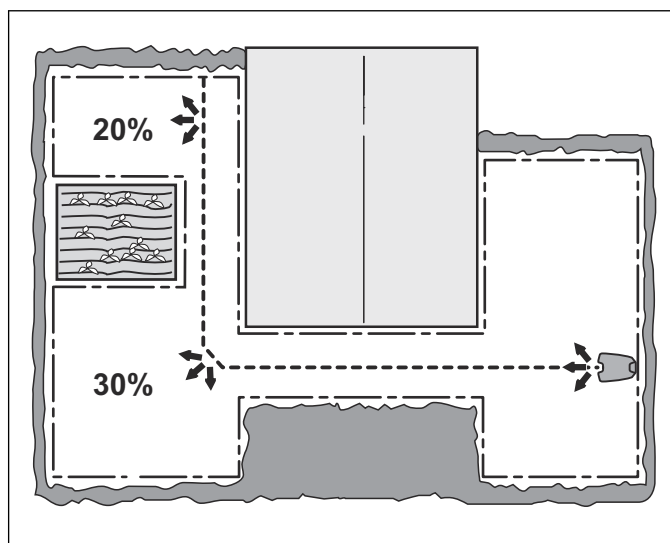
display del rasaerba quando viene premuto **STOP**. Vedere *Come misurare la distanza da un'area remota alla pagina 29*. La distanza misurata visualizzata sul display può essere salvata direttamente nell'area remota selezionata. Il valore corrente verrà sostituito dalla nuova distanza misurata.



3.14.2.3 Area 1, 2 or 3 > Con che frequenza?

La frequenza con la quale il robot rasaerba 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 robot rasaerba 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 *Esempi della disposizione del giardino alla pagina 34*.



3.14.2.4 Per impostare la gestione del prato

Per impostare la gestione del prato, attenersi alla seguente procedura:

1. Utilizzare i tasti **freccia** sinistra/destra per selezionare *Area 1, 2 o 3*.
2. Confermare premendo il pulsante **OK**.

3. Utilizzare i tasti **freccia** su/giù per modificare la distanza lungo cui il robot rasaerba deve seguire il cavo guida.
4. Premere il tasto **freccia** a destra e impostare la frequenza con cui questa operazione deve essere effettuata.
5. Confermare premendo il pulsante **OK**.
6. Premere il tasto **Menu** per tornare al menu generale di gestione del prato.
7. Continuare con le impostazioni dell'*Area* successiva.

3.14.2.5 Area 1, 2 or 3 > Disabilita

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

3.14.2.6 Area 1, 2 o 3 > Altro > Test

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

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

Test: Area 1, 2 or 3

Per verificare le impostazioni selezionate, procedere come segue.

1. Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica.
2. Utilizzare i tasti **freccia** giù e destra/sinistra per selezionare l'area da sottoporre a test nella schermata *Panoramica della gestione del prato*. Premere **OK**.
3. Selezionare *Altro* e premere **OK**.
4. Selezionare *Test* e premere **OK**.
5. Premere il pulsante **Avvio** e chiudere il portello.
6. Il robot rasaerba lascia quindi la stazione di ricarica e inizia a seguire il cavo guida verso la zona remota. Verificare che il robot rasaerba sia in grado di seguire il cavo guida per tutta la distanza richiesta.
7. Il test viene approvato quando il robot rasaerba può seguire il cavo guida fino al punto di partenza richiesto senza alcun problema.

Come misurare la distanza da un'area remota

1. Parcheggiare il robot rasaerba nella stazione di ricarica.
2. Nel menu *Area 1, 2 or 3 > 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. Selezionare *Area 1, 2 or 3 > Altro > Test* e premere **OK**.
4. Premere il pulsante **Avvio** e chiudere il portello.
5. Premere **STOP** nella posizione desiderata. La distanza viene ora visualizzata sul display. Questo dato può essere inserito in *Area 1, 2 or 3 > Fino a che punto?*.

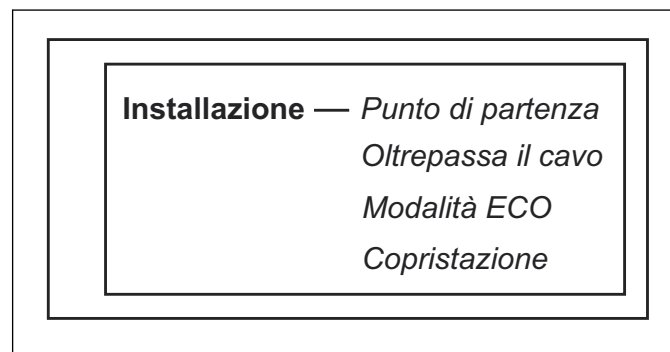
Area 1, 2 or 3 > Altro > Reset

Un'impostazione dell'area specifica può essere riportata alle impostazioni di fabbrica utilizzando questa funzione. Per ripristinare un'impostazione di area, selezionare

Area 1, 2 or 3 > Altro > Reset utilizzando i tasti **freccia** destra e sinistra, seguiti da **OK**.

3.14.3 Installazione

Per molte aree di lavoro non c'è alcuna necessità di modificare le impostazioni di fabbrica, ma alcune volte a seconda della complessità del prato, i risultati del taglio possono essere migliorati effettuando le impostazioni manualmente.



3.14.3.1 Punto di partenza

Questa funzione consente di controllare la distanza fino cui il robot rasaerba si allontana dalla stazione di ricarica prima di entrare in funzione (taglio o gestione del prato). È una funzione utile, ad esempio, se la stazione di ricarica si trova all'interno di una veranda o un'altra zona di spazio limitato.

Per specificare la distanza desiderata in centimetri, utilizzare i **tasti numerici**. L'impostazione di fabbrica è 60 cm e la distanza massima è 300 cm. Vedere *Primo avviamento alla pagina 22*.

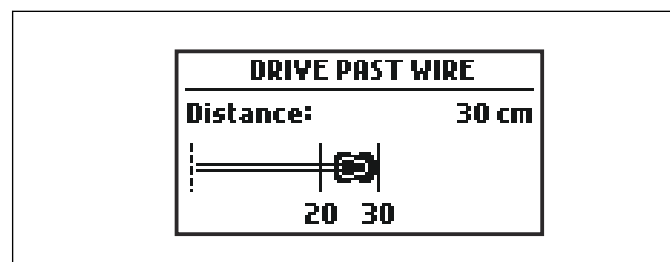
Nota: Per garantire che il processo di calibrazione guida sia ottimizzato, è importante scegliere un buon punto di partenza. Vedere *Calibrazione guida alla pagina 22*.

3.14.3.2 Oltrepassa il cavo

La parte anteriore del robot rasaerba oltrepassa sempre il cavo perimetrale di una distanza specifica prima che il rasaerba si volti. La distanza predefinita è 30 cm, ma questo valore può essere modificato se necessario. Può essere selezionato un valore tra 20 e 30.

Si noti che la distanza indicata rappresenta solo un valore approssimativo. In realtà, la distanza reale del robot rasaerba varia in funzione del cavo perimetrale.

Utilizzare i tasti **freccia** su/giù per specificare di quanti centimetri il robot rasaerba deve oltrepassare il cavo perimetrale e premere **OK**.



3.14.3.3 Modalità ECO

Questa funzione disattiva automaticamente il segnale per il cavo perimetrale, per i cavi guida e per la stazione

di ricarica quando il robot rasaerba non è in fase di taglio, cioè quando il rasaerba è sotto carica o non sta eseguendo il taglio a causa delle impostazioni di programmazione.

Modalità ECO — Utilizza Modalità ECO

La *modalità ECO* può essere utilizzata in presenza di altri apparecchi wireless non compatibili con il robot rasaerba, ad esempio apparecchi acustici o porte di garage.

Quando è attivata la *modalità ECO*, la spia della stazione di ricarica lampeggia in verde. La *Modalità ECO* prevede che il robot rasaerba possa 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 robot rasaerba dalla stazione di ricarica. Diversamente, non è possibile avviare il robot rasaerba. 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 robot rasaerba potrà essere avviato all'interno dell'area di lavoro.

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

Nota: Premere sempre il pulsante **STOP** prima di rimuovere il robot rasaerba dalla stazione di ricarica. Altrimenti, in *modalità ECO* il robot rasaerba non può essere avviato all'interno dell'area di lavoro.

3.14.3.4 Copristazione

Questo menu serve a evitare collisioni con il copristazione del robot rasaerba. La funzione riduce l'usura sul corpo del robot rasaerba. Tuttavia, potrebbe lasciare erba non tagliata intorno alla stazione di ricarica.

Copristazione — Evitare collisioni con il copristazione

3.14.4 Generale

Dal menu generale è possibile impostare data e ora, la lingua e il paese. È inoltre possibile ripristinare tutte le impostazioni utente alle impostazioni predefinite di fabbrica.

Generale — Ora e data Lingua Paese Resetare tutte le impostazioni Informazioni

3.14.4.1 Ora e data

Questa funzione permette di impostare l'ora e la data corrente e i formati desiderati.

Ora e data — Imposta ora Imposta data Formato ora Formato data

Impostare l'orario

Per impostare l'orario:

1. Immettere l'ora corretta utilizzando i **tasti freccia su/giù**.
2. Premere il **tasto freccia a destra** per immettere i minuti.
3. Tornare al menu *Ora e data* premendo il pulsante **Menu**.

Impostare la data

Per impostare la data:

1. Inserire la data corretta utilizzando i **tasti freccia su/giù**.
2. Premere il **tasto freccia a destra** per immettere il mese e il giorno.
3. Tornare al menu *Ora e data* premendo il pulsante **Menu**.

Formato ora

Per impostare il formato dell'ora:

1. Immettere il formato dell'ora desiderato (24 ore o 12 ore) utilizzando i **tasti freccia su/giù**.
2. Tornare al menu *Ora e data* premendo il pulsante **Menu**.

Formato data

Per impostare il formato della data:

1. Immettere il formato della data desiderato utilizzando i **tasti freccia su/giù**.
AAAA-MM-GG (anno-mese-giorno)
MM-GG-AAAA (mese-giorno-anno)
GG-MM-AAAA (giorno-mese-anno)
2. Tornare al menu *Ora e data* premendo il pulsante **Menu**.

3.14.4.2 Lingua

Per selezionare la lingua:

1. Utilizzare i **tasti freccia su/giù** per spostare il cursore sulla lingua desiderata.
2. Tornare al menu *Ora e data* premendo il pulsante **Menu**.

3.14.4.3 Paese

Per selezionare il paese:

1. Utilizzare i **tasti freccia su/giù** per spostare il cursore sul paese desiderato.
2. Tornare al menu *Ora e data* premendo il pulsante **Menu**.

3.14.4.4 Resetare tutte le impostazioni

Questa funzione permette di ripristinare il robot rasaerba alle impostazioni predefinite di fabbrica.

Le impostazioni seguenti non vengono tuttavia modificate:

- Livello sicurezza
- Codice PIN
- Segnale del cavo
- Data e ora
- Lingua

- Paese

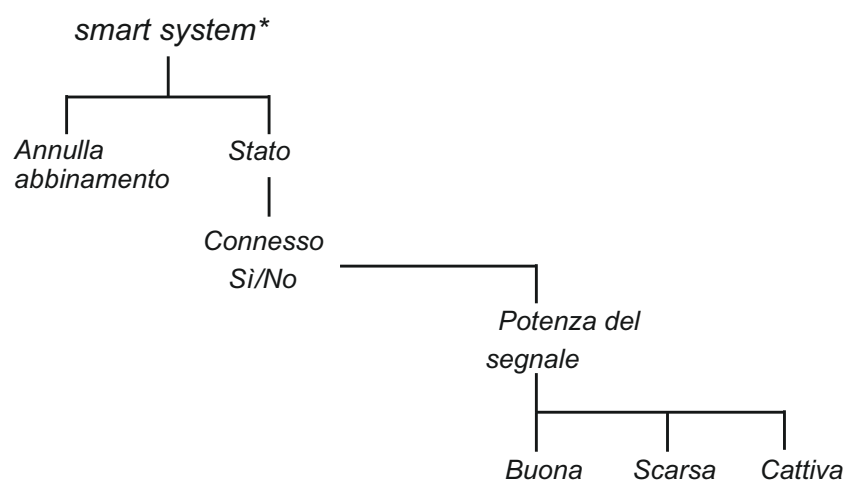
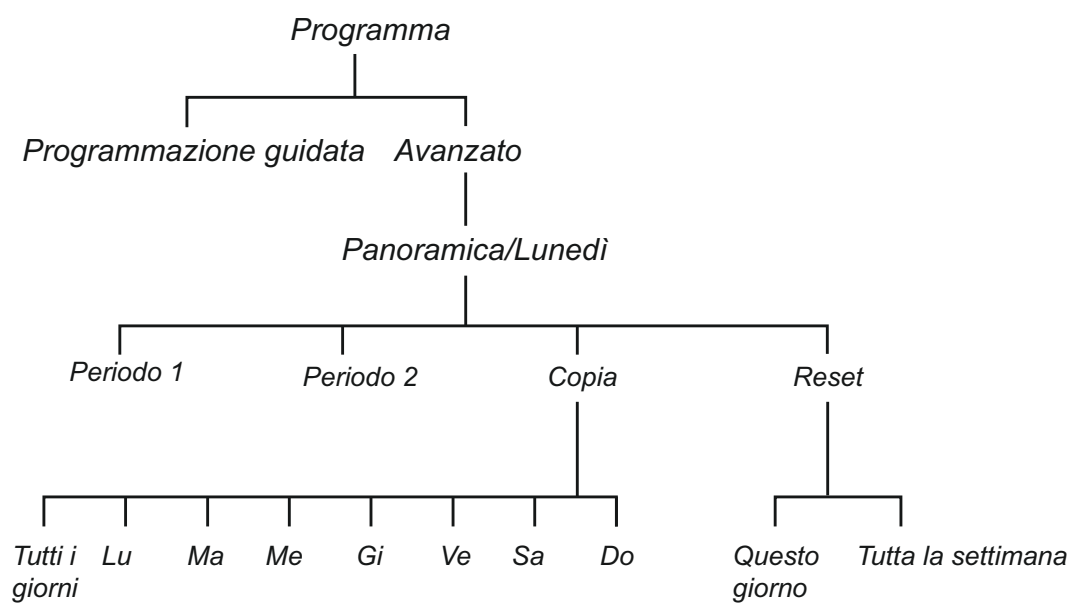
Per resettare tutte le impostazioni:

1. Selezionare *Resetta tutte le imp. utente* nel menu e premere **OK**.
2. Immettere il codice PIN utilizzando i **tasti freccia su/giù** e premere **OK**.
3. Utilizzare il **tasto freccia destra** per spostare il cursore su *"Sì"*.
4. Confermare premendo **OK**.

3.14.4.5 Informazioni

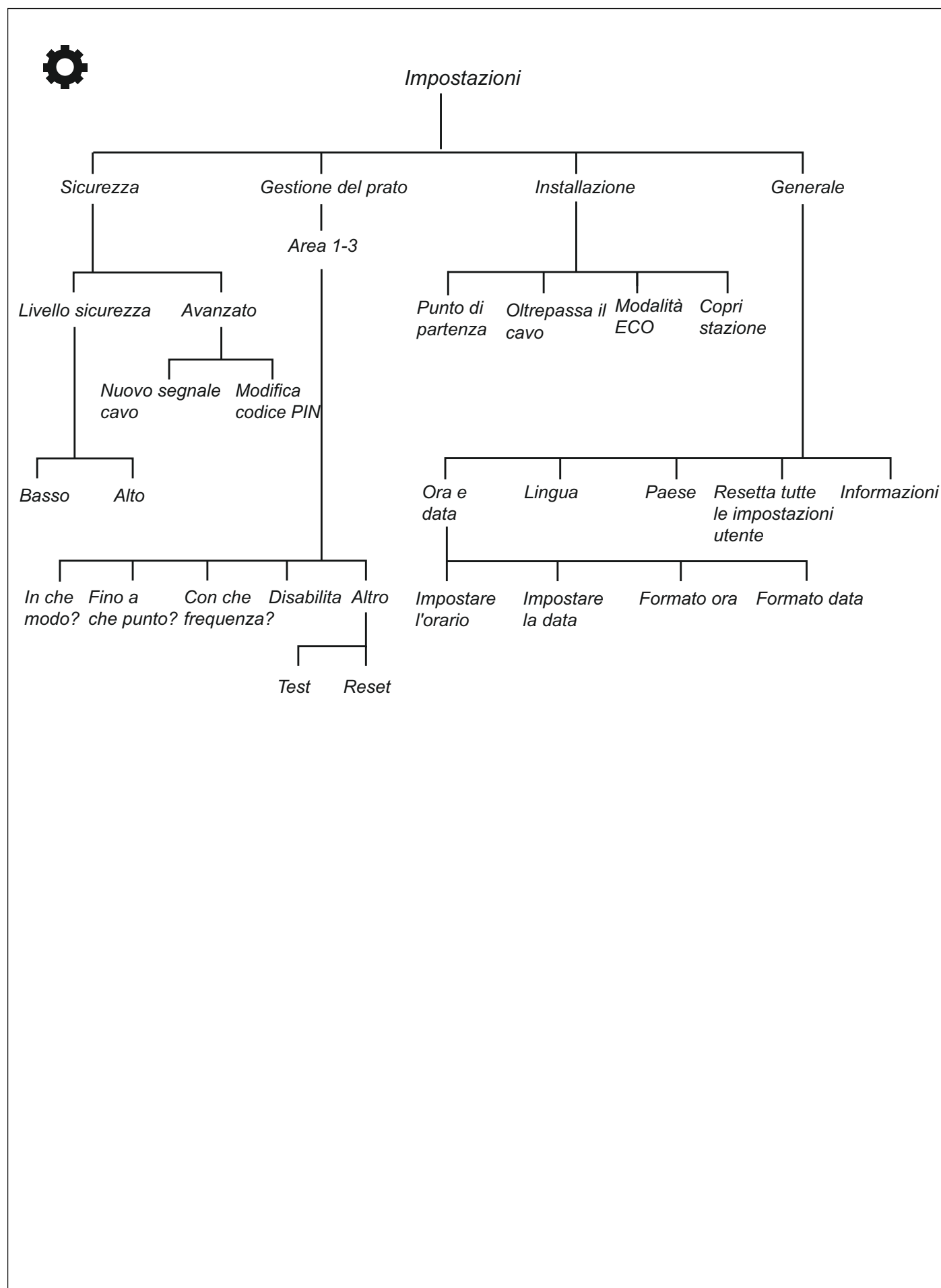
Il menu *Info* visualizza le informazioni relative al numero di serie del robot rasaerba, al numero di ore di funzionamento e alle diverse versioni del software.

3.15 Panoramica della struttura dei menu



* smart SILENO city

3.16 Panoramica della struttura dei menu



3.17 Esempi della disposizione del giardino

Il comportamento del robot rasaerba è controllato in una certa misura dalle impostazioni effettuate. Adattando le impostazioni del robot rasaerba in base alla forma del prato, sarà più semplice per il robot rasaerba raggiungere frequentemente tutte le zone e ottenere così un risultato di taglio perfetto.

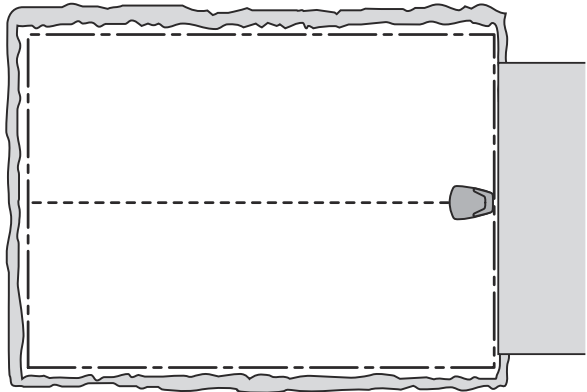
Disposizioni differenti richiedono impostazioni diverse. Le pagine seguenti descrivono una serie di esempi della disposizione con proposte di installazione e impostazioni.

Le impostazioni di programmazione consigliate negli esempi seguenti si applicano al modello SILENO city (per 500 m²) salvo diversamente specificato.

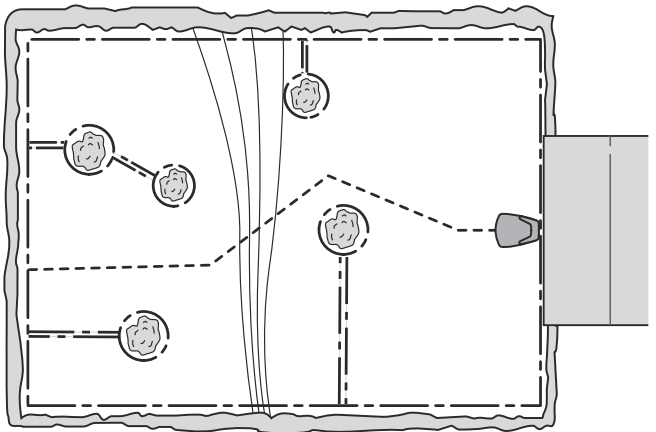
Ulteriore assistenza per l'installazione è disponibile sul sito www.gardena.com.

Nota: Le impostazioni predefinite per il robot rasaerba sono state scelte per consentire il funzionamento nel maggior numero di diverse configurazioni di giardino possibili. Le impostazioni devono essere modificate solo in presenza di speciali condizioni di installazione.

3.17.1 Area aperta e piana

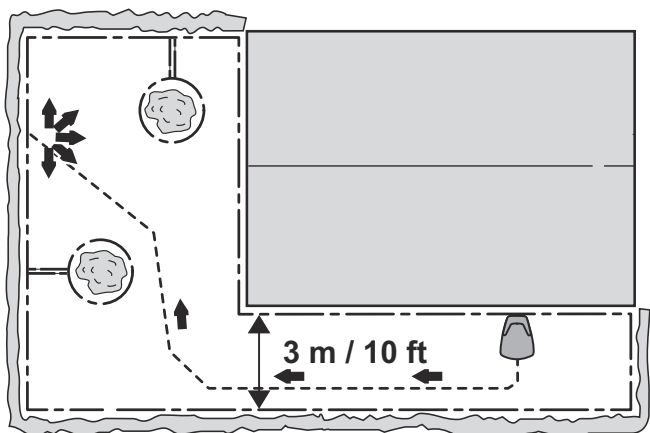
Area	150 m ²	
Programma	SILENO city (per 500 m ²) 08:00 - 16:00, lunedì, mercoledì, venerdì	
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica	
Osservazioni	L'utilizzo del programma è consigliato per evitare che l'erba sembri calpestata, poiché l'area è inferiore alla capacità massima del robot rasaerba.	

3.17.2 Una serie di isole e una pendenza del 25%

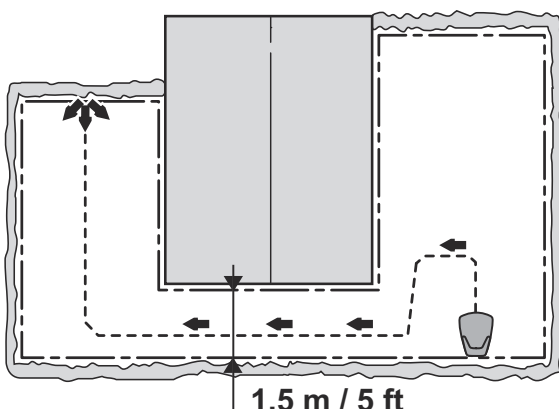
Area	500 m ²	
Programma	SILENO city (per 500 m ²) 08:00 - 19:00, da lunedì a domenica	
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica	
Osservazioni	Posizionare la stazione di ricarica nella parte più bassa dell'area di lavoro. Posare il cavo guida obliquamente su una pendenza ripida. Assicurarsi che il cavo guida sia posato in base alle indicazioni contenute in <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</i>	

3.17.3 Giardino a forma di L con un paio di isole e la stazione di ricarica installata nell'area stretta

Area	500 m ²
Programma	SILENO city (per 500 m ²) 08:00 - 19:00, da lunedì a domenica
Gestione del prato	Zona 1: <i>In che modo?</i> Guida <i>Fino a che punto?</i> X m <i>Con che frequenza?</i> 60%
Osservazioni	Il valore <i>Gestione del prato</i> (Con che frequenza?) per <i>Guida</i> 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 robot rasaerba seguendo il cavo guida dalla stazione di ricarica. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</i> .

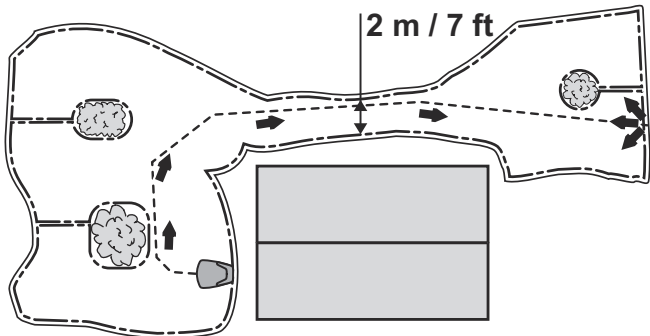


3.17.4 Giardino a forma di U collegato con un passaggio stretto

Area	500 m ²	
Programma	SILENO city (per 500 m ²) 08:00 - 19:00, da lunedì a domenica	
Gestione del prato	Zona 1: <i>In che modo?</i> Guida <i>Fino a che punto?</i> X m <i>Con che frequenza?</i> 40%	
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il robot rasaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato sinistro dell'area di lavoro. Si seleziona 40% per <i>Gestione del prato</i> , <i>Con che frequenza?</i> dal momento che l'area di sinistra corrisponde a quasi la metà dell'area totale. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</i> .	

3.17.5 Area di lavoro asimmetrica con un passaggio stretto e una serie di isole

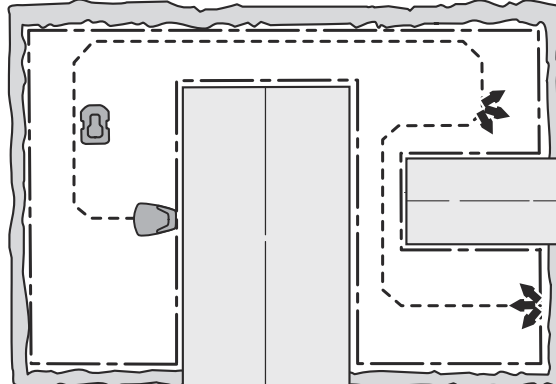
Area	500 m ²
Programma	SILENO city (per 500 m ²) 08:00 - 19:00, da lunedì a domenica
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il robot rasaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato 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>. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</i>.



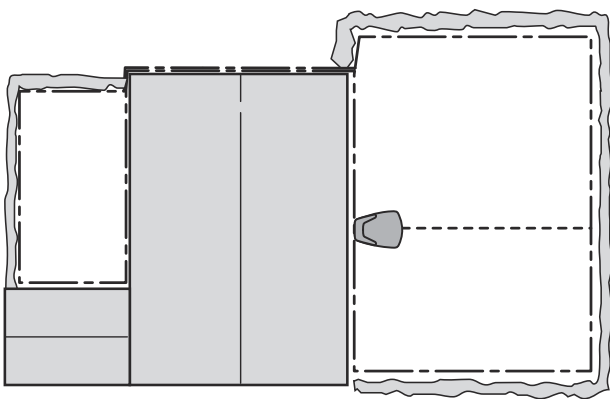
The diagram illustrates a lawn area with a narrow passage. A dashed line indicates the path of the robot, starting from a charging station (represented by a cloud-like shape) on the left, moving through the narrow passage, and then following a path around several islands (represented by cloud-like shapes). A dimension of 2 m / 7 ft is indicated for the narrow passage. A large rectangular area is shown on the right, representing a small part of the work area.

3.17.6 3 aree collegate con due passaggi stretti

Area	500 m ²	
Programma:	SILENO city (per 500 m ²) 08:00 - 19:00, da lunedì a domenica	
Gestione del prato	Zona 1: In che modo? Guida Fino a che punto? X m Con che frequenza? 25%	Zona 2: In che modo? Guida Fino a che punto? X m Con che frequenza? 25%
Osservazioni	Dato che l'area di lavoro comprende tre aree collegate da due 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. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</i> .	



3.17.7 Un'area secondaria

Area	400 + 100 m ²	
Programma	SILENO city (per 500 m ²) 08:00 - 19:00, da lunedì a sabato	
Gestione del pra- to	Impostazione di fabbrica	
Osservazioni	L'area secondaria viene tagliata usando la modalità <i>Area secondaria</i> di domenica.	

4 Utilizzo

4.1 Il pulsante ON/OFF



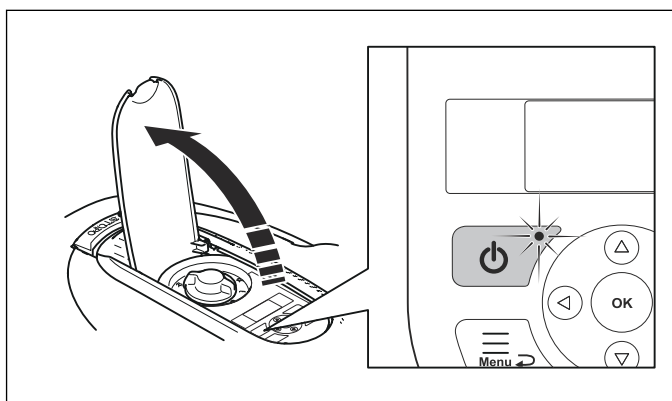
AVVERTENZA: Leggere attentamente le istruzioni di sicurezza prima di accendere il robot rasaerba.



AVVERTENZA: Tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. A motore acceso, non avvicinare mai le mani o i piedi alla macchina o sotto di essa.



AVVERTENZA: Non utilizzare mai il robot rasaerba se nell'area di taglio sono presenti persone, in particolar modo bambini, o animali.



- Per accendere il robot rasaerba, premere il pulsante **ON/OFF**. Quando la spia del pulsante **ON/OFF** si accende, il robot rasaerba è attivo.
- Per spegnere il robot rasaerba, premere il pulsante **ON/OFF**.

4.1.1 La spia

La spia del pulsante **ON/OFF** è un importante indicatore di stato:

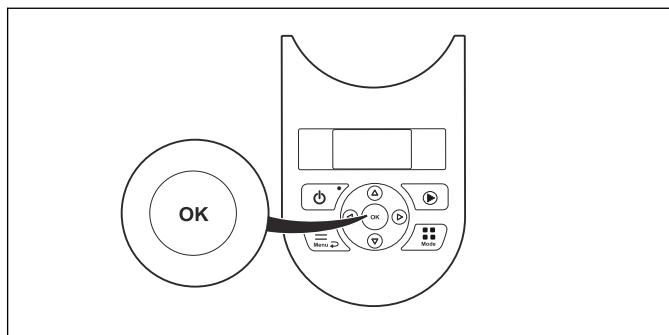
- Se la spia si illumina in modo continuo, il robot rasaerba è attivo.
- Se la spia lampeggia, il robot rasaerba si trova in modalità standby. Ciò significa che l'operatore deve premere il pulsante **ON/OFF** per riattivare il robot rasaerba.
- Quando la spia non è accesa, il robot rasaerba è disattivato.



AVVERTENZA: È possibile eseguire l'ispezione o la manutenzione del robot rasaerba in sicurezza solo quando è disattivato. Il robot rasaerba è disattivato quando la spia sul pulsante **ON/OFF** non è accesa.

4.2 Per avviare il robot rasaerba

1. Aprire il portello della tastiera.
2. Premere il pulsante **ON/OFF**. Il display si illumina.
3. Immettere il codice PIN.
4. Premere il pulsante **OK**.



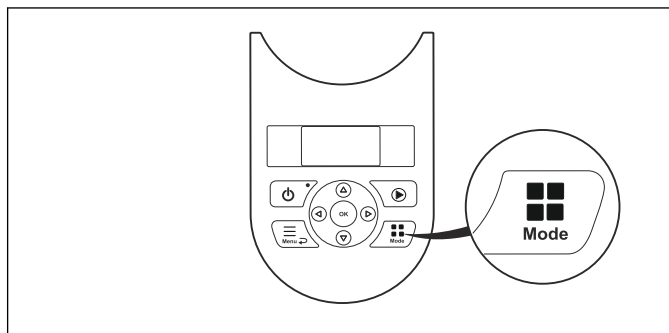
5. Selezionare la modalità operativa desiderata e confermare con il pulsante **OK**. Vedere *Modalità operative alla pagina 38*.
6. Chiudere il portello.

Nota: Se il robot rasaerba è parcheggiato nella stazione di ricarica, lascerà quest'ultima quando la batteria sarà completamente carica e se il programma consente il funzionamento del robot rasaerba.

4.3 Modalità operative

Quando si preme il pulsante **Modalità**, è possibile selezionare le seguenti modalità operative:

- Area principale
- Area secondaria (2ª area)
- Parcheggio
- Parcheggio / Programma
- Ignora programma



4.3.1 Modalità di funzionamento - Area principale

Area principale è la modalità operativa standard in cui il robot rasaerba taglia e si ricarica automaticamente.

4.3.2 Modalità di funzionamento - 2ª area

Per tagliare aree secondarie, selezionare la modalità operativa *2ª area*. Quando si seleziona *2ª area*, il robot rasaerba inizia a tagliare finché la batteria non si scarica.

Se il robot rasaerba si ricarica in modalità *2ª area*, raggiungerà la carica completa, si muoverà di circa 50 cm e poi si arresterà. Ciò indica che il robot rasaerba 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 robot rasaerba nella stazione di ricarica.

4.3.3 Modalità operativa - Parcheggio

La modalità operativa *Parcheggio* significa che il robot rasaerba rimane nella stazione di ricarica fino alla selezione di una diversa modalità operativa.

4.3.4 Modalità operativa - Parcheggio / Programma

La *modalità operativa Parcheggio / Programma* significa che il robot rasaerba rimane nella stazione di ricarica finché il successivo programma o standby non consente il funzionamento. Vedere *Programma e Standby alla pagina 39*.

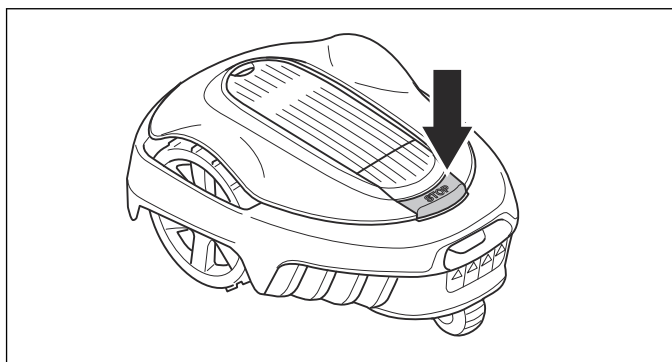
4.3.5 Modalità operativa - Ignora programma

L'opzione *Ignora programma* consente di ignorare le impostazioni di programmazione in modo temporaneo. È possibile ignorare il programma per 3 ore.

4.4 Stop

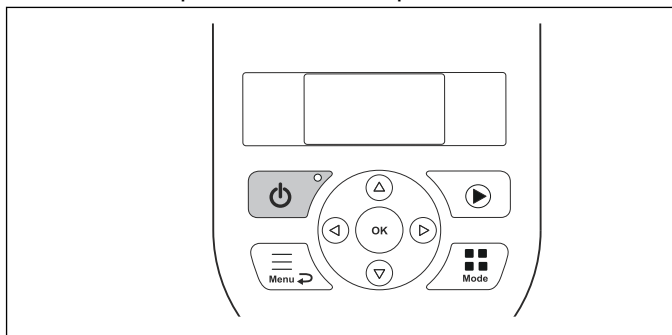
1. Premere il pulsante **STOP**.

Il robot rasaerba si ferma e il motore delle lame si arresta.



4.5 Spegner

1. Premere il pulsante **STOP**.
2. Aprire il portello.
3. Premere il pulsante **ON/OFF** per 3 secondi.



4. Il robot rasaerba si spegne.
5. Controllare che la spia del pulsante **ON/OFF** non sia accesa.

4.6 Programma e Standby

Per evitare un prato dall'aspetto schiacciato, utilizzare la funzione Programma (vedere *Avanzato alla pagina 24*).

4.6.1 Standby

Il robot rasaerba dispone di un periodo di standby integrato in base alla tabella sul tempo di standby. Il periodo di standby può essere, per esempio, una buona occasione per innaffiare o giocare sul prato.

Modello	Tempo di standby, numero minimo di ore al giorno
500 m ²	13
400 m ²	15
350 m ²	17
250 m ²	19

4.6.2 Per impostare il programma

Quando si imposta il programma, calcolare che il robot rasaerba taglia circa il numero di metri quadrati per ora e giorno elencati nella tabella Capacità di lavoro.

Modello	Capacità di lavoro approssimativa, m ² all'ora e al giorno
500 m ²	45
400 m ²	43
350 m ²	49
250 m ²	49

Se ad esempio l'area di lavoro è di 250 m² di estensione, il robot rasaerba deve essere in funzione per 5-6 ore (a seconda dell'area di lavoro del robot rasaerba specificata). La capacità di lavoro (m² per ora e giorno) viene calcolata dividendo il valore dell'area di lavoro specificata per il tempo attivo al giorno. Ad esempio: 500 m² / 11h = 45 m².

I tempi sono approssimativi e dipendono, ad esempio, dalla qualità dell'erba, dall'affilatura della lama e dall'età della batteria.



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

Utilizzare la procedura guidata per impostare un programma adeguato in base alla dimensione del prato. La procedura guidata tiene in considerazione il tempo di standby integrato prima di suggerire il programma. Vedere *Programmazione guidata alla pagina 24*.

4.6.3 Esempio 1

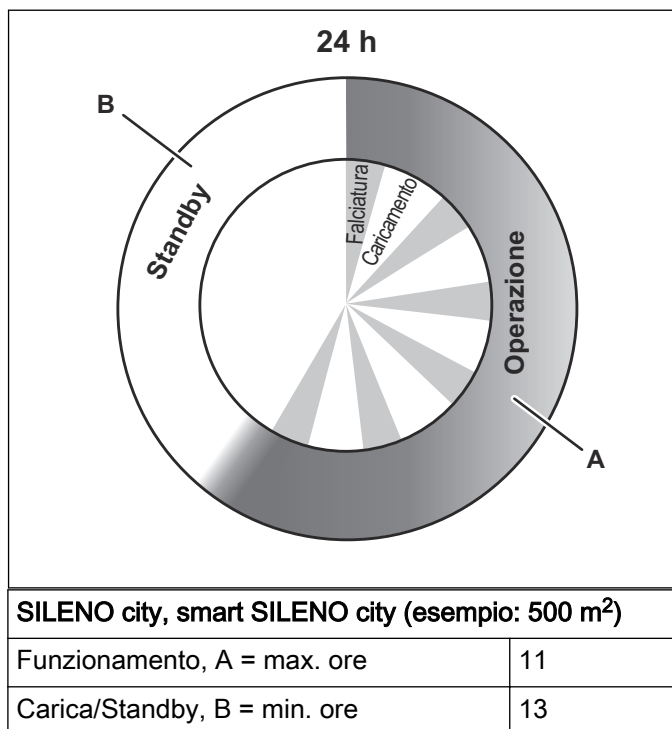
I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti al modello SILENO city, smart SILENO city (500 m²), ma il principio è lo stesso per gli altri.

Impostazione del programma, Periodo 1: 08:00 - 22:00.

Periodo di attivazione (A): 08:00 - 19:00.

Le impostazioni di programmazione prevedono che il robot rasaerba inizi a tagliare il prato alle 08:00. Tuttavia, il rasaerba è parcheggiato in modalità di standby nella stazione di ricarica dalle 19:00 e vi rimane finché non riprende a tagliare alle 08:00.

Se l'impostazione del programma è divisa in 2 periodi di lavoro, il periodo di standby può essere diviso in più periodi. Tuttavia, il periodo di standby minimo deve rispettare la tabella Tempo di standby.



4.6.4 Esempio 2

I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti al modello SILENO city, smart SILENO city (500 m²), ma il principio è lo stesso per gli altri.

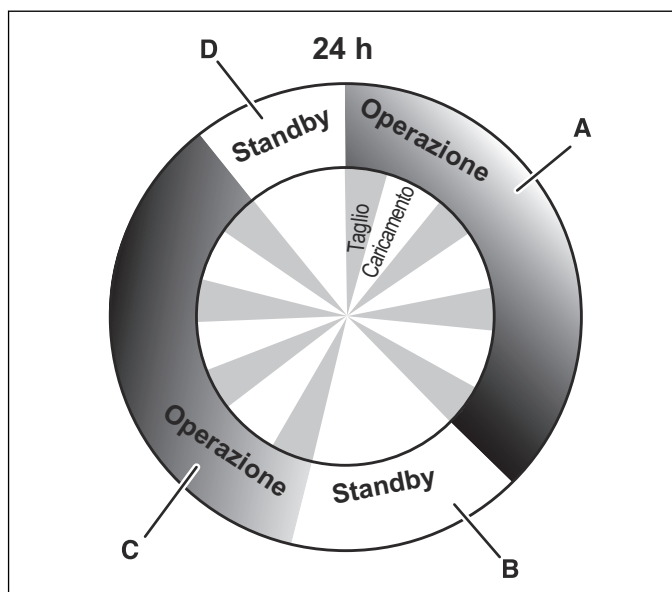
Impostazione del programma, Periodo 1 (A): 08:00 - 17:00.

Impostazione del programma, Periodo 2 (C): 20:00 - 23:00.

Periodo di attivazione (A): 08:00 - 17:00

Periodo di attivazione (C): 20:00 - 22:00.

Il robot rasaerba lavorerà tra le 08:00 e le 17:00. Riprende a tagliare alle 20:00 ma si ferma alle 22:00 a causa della modalità di standby, quindi riprende a tagliare alle 08:00.



SILENO city, smart SILENO city (esempio: 500 m²)

Funzionamento, A + C = max. ore	11
Carica/standby, B + D = min. ore	13

4.7 Carica una batteria completamente scarica

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



AVVERTENZA: Caricare solo il robot rasaerba utilizzando una stazione di ricarica apposita. L'utilizzo errato può causare scosse elettriche, il surriscaldamento o la fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria.

In caso di fuoriuscita dell'elettrolita, sciacquare con acqua e contattare un medico in caso di contatto con occhi ecc.

1. Premere il pulsante **ON/OFF** per avviare il robot rasaerba.
2. Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica. Per garantire il contatto adeguato tra il robot rasaerba e la stazione di ricarica, inserire il robot rasaerba più a fondo possibile. Vedere lamelle di ricarica e contatto in *Illustrazione del prodotto alla pagina 5*
3. Il display mostra un messaggio che indica che la carica è in corso.

4.8 Regolare l'altezza di taglio

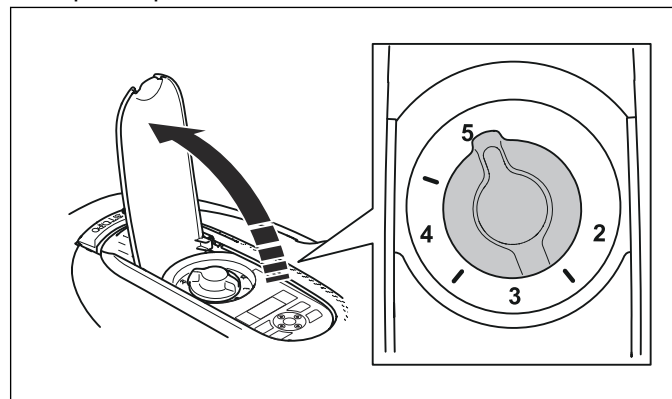
È possibile regolare l'altezza di taglio da MIN (2 cm) a MAX (5 cm).



ATTENZIONE: Nelle prime settimane 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.

4.8.1 Per regolare l'altezza di taglio

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il robot rasaerba.
2. Aprire il portello.



3. Ruotare la manopola nella posizione desiderata.

- Ruotare in senso orario per aumentare l'altezza di taglio.
 - Ruotare in senso antiorario per ridurre l'altezza di taglio.
4. Chiudere il portello.

5 Manutenzione

5.1 Introduzione - Manutenzione

Per una migliore affidabilità di funzionamento e una maggiore durata di esercizio, controllare e pulire il robot rasaerba regolarmente e sostituire le parti usurate, se necessario. Tutte le operazioni di manutenzione e assistenza devono essere eseguite secondo le istruzioni fornite da GARDENA. Vedere *Termini di garanzia alla pagina 58*.

Al primo utilizzo del robot rasaerba, 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 e crescita stagionale.
- Terra, sabbia e uso di fertilizzanti.
- Presenza di oggetti quali pigne, frutta caduta, giocattoli, attrezzi, pietre, radici e simili.

La durata normale è compresa tra 3 e 6 settimane, se usato in condizioni favorevoli. Vedere *Per sostituire le lame alla pagina 43* per la sostituzione delle lame.

Nota: 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 robot rasaerba non taglia un'area così ampia.



AVVERTENZA: Il robot rasaerba deve essere spento prima di eseguire qualsiasi operazione di manutenzione. Quando la spia del pulsante **ON/OFF** non è accesa, il robot rasaerba è disattivato.



AVVERTENZA: Usare i guanti protettivi.

5.2 Pulire il robot rasaerba

È importante mantenere pulito il robot rasaerba. Un rasaerba intasato da quantità eccessive di erba non riesce a gestire correttamente le pendenze. Si consiglia la pulizia con una spazzola.

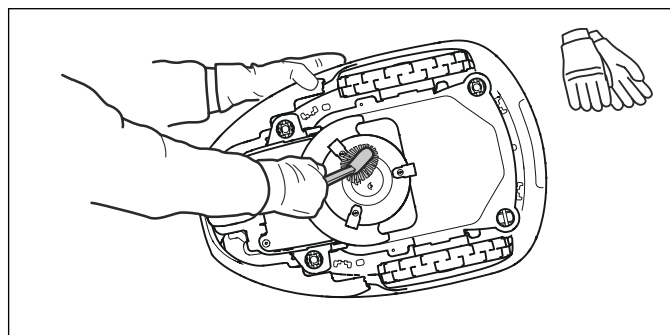
GARDENA offre uno speciale kit per la pulizia e la manutenzione come accessorio. Contattare l'assistenza clienti GARDENA.



ATTENZIONE: Per la pulizia del robot rasaerba, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione. Non utilizzare mai solventi per la pulizia.

5.2.1 Telaio e disco lame

1. Premere il pulsante **ON/OFF** per 3 secondi per spegnere il robot rasaerba.
2. Controllare che la spia del pulsante **ON/OFF** non sia accesa.
3. Se il robot rasaerba è molto sporco, pulirlo con un tubo flessibile da giardino. Non utilizzare un dispositivo di lavaggio ad alta pressione.
4. Sollevare il robot rasaerba su un lato.
5. Pulire il disco delle lame e il telaio utilizzando, per esempio, una spazzola per stoviglie. Contemporaneamente, verificare che il disco a lame ruoti liberamente rispetto al coperchio di protezione per i piedi. Controllare inoltre che le lame siano intatte e possano muoversi liberamente. Se entrano all'interno lunghi fili d'erba o altri oggetti, questi possono ostacolare il disco lame. Anche il minimo attrito può provocare un maggiore consumo di energia e, nel peggiore dei casi, può impedire al robot rasaerba di tagliare alla capacità massima di lavoro.



5.2.2 Telaio

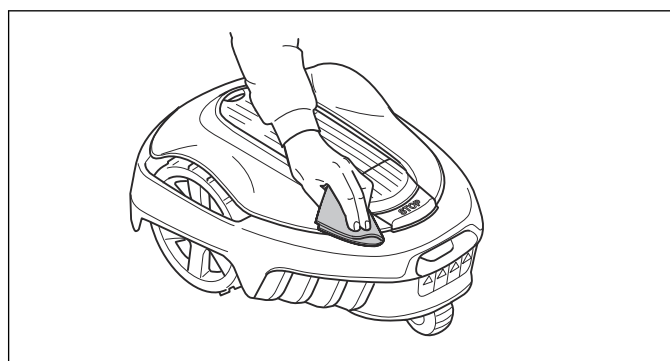
Pulire il lato inferiore del telaio. Spazzolare o pulire con un panno umido.

5.2.3 Ruote

Pulire l'area attorno alle ruote anteriori e posteriori e la staffa delle ruote posteriori. L'erba nelle ruote può influire sul modo in cui il rasaerba lavora sui pendii.

5.2.4 Scocca

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



5.2.5 Stazione di ricarica

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

5.3 Sostituzione delle lame

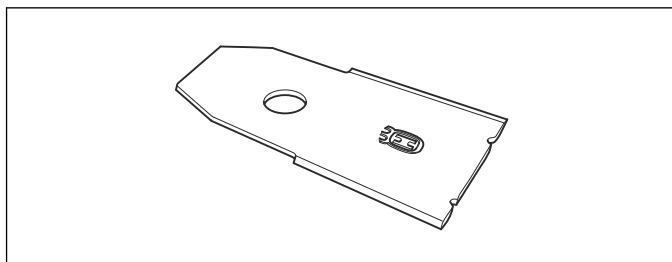


AVVERTENZA: Utilizzare sempre le lame e le viti del tipo giusto. GARDENA può solo garantire sicurezza quando si utilizzano lame originali. Se si sostituiscono solo le lame e si riutilizza la vite, quest'ultima può usurarsi durante la falciatura e il taglio. Le lame possono quindi essere scagliate fuori da sotto la scocca e causare lesioni gravi.

Per maggiore sicurezza sostituire eventuali parti usurate o danneggiate. Anche se le lame di taglio sono intatte, devono essere sostituite regolarmente per ottenere risultati ottimali e un basso consumo energetico.

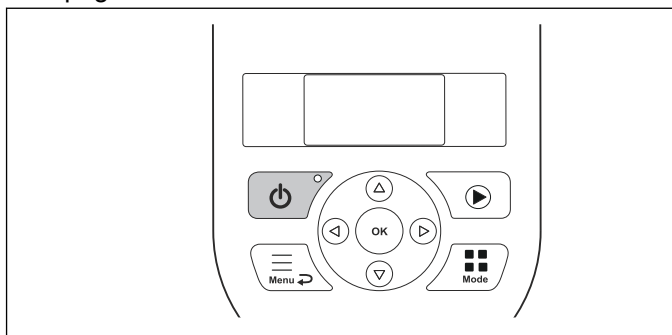
Il robot rasaerba è dotato di 3 lame avvitate al disco. Tutte e 3 le lame e le viti devono essere sostituite contemporaneamente per ottenere un sistema di taglio equilibrato.

Utilizzare GARDENA le lame originali con impresso il logo a forma di H incoronata, vedere *Termini di garanzia alla pagina 58*.

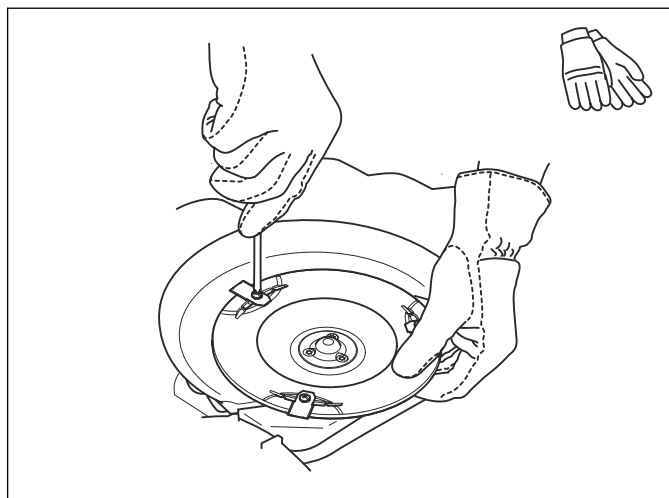


5.3.1 Per sostituire le lame

1. Premere il pulsante **STOP**.
2. Aprire il portello.
3. Premere il pulsante **ON/OFF** per 3 secondi per spegnere il robot rasaerba.



4. Controllare che la spia del pulsante **ON/OFF** non sia accesa.
5. Capovolgere il robot rasaerba. Posizionare il robot rasaerba su una superficie morbida e pulita per evitare di graffiare la scocca o il portello.
6. Rimuovere le 3 viti. Usare un cacciavite a taglio o a croce.



7. Rimuovere ciascuna lama e vite.
8. Fissare le nuove lame e le viti.
9. Controllare che le lame possano muoversi liberamente.

5.4 Aggiornamento software

Se la manutenzione viene effettuata dall'assistenza clienti GARDENA, gli aggiornamenti del software disponibili saranno scaricati sul robot rasaerba dal tecnico dell'assistenza. Tuttavia, i proprietari dei GARDENA robot rasaerba possono aggiornare il software se questo viene avviato da GARDENA. In questo caso, agli utenti registrati verrà inviata una notifica tramite e-mail.

5.5 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.



AVVERTENZA: Caricare solo il robot rasaerba utilizzando una stazione di ricarica apposita. L'utilizzo errato può causare scosse elettriche, il surriscaldamento o la fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria. In caso di fuoriuscita dell'elettrolita, sciacquare con acqua e contattare un medico in caso di contatto con occhi ecc.



ATTENZIONE: 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.

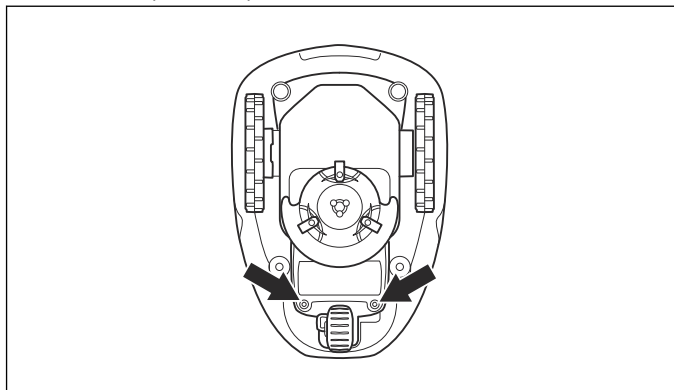
Se i tempi di esercizio del robot rasaerba sono più brevi del solito tra ogni intervallo di ricarica, ciò significa che la batteria sta invecchiando e che presto sarà necessario sostituirla. La batteria funziona correttamente se il robot rasaerba mantiene il prato ben tagliato.

5.5.1 Sostituzione della batteria



AVVERTENZA: Utilizzare solo le batterie originali consigliate dal produttore. La sicurezza del prodotto non può essere garantita con altre batterie. Non utilizzare batterie non ricaricabili. L'apparecchio deve essere scollegato dalla rete di alimentazione durante la rimozione della batteria.

1. Premere il pulsante **ON/OFF** per 3 secondi per spegnere il robot rasaerba.
2. Controllare che la spia del pulsante **ON/OFF** non sia accesa.
3. Regolare l'altezza di taglio su MIN (2).
4. Capovolgere il robot rasaerba. Posizionare il robot rasaerba su una superficie morbida e pulita per evitare di graffiare la scocca o il coperchio del display.
5. Pulire intorno al coperchio del vano batterie.
6. Allentare le viti che fissano il coperchio del vano batterie (Torx 20) e rimuoverlo.

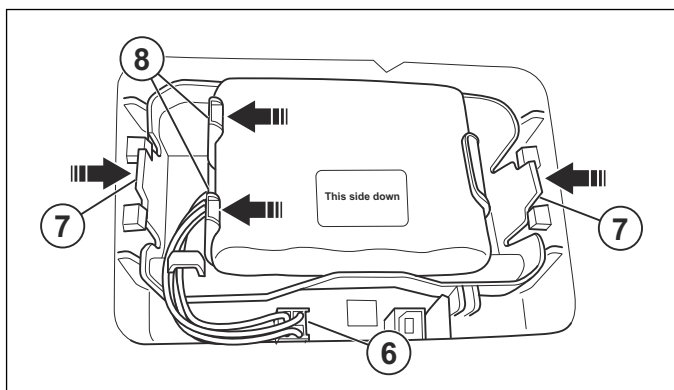


7. Rilasciare il fermo del connettore e tirarlo verso l'alto.



ATTENZIONE: Non tirare i cavi.

8. Rilasciare il fermo dello scomparto batterie e sollevare il supporto della batteria (batteria inclusa) dal robot rasaerba.



9. Rilasciare il fermo della batteria e sollevare la batteria dal supporto.
10. Inserire la nuova batteria nel supporto.

Nota: L'adesivo "This side down" deve essere rivolto verso l'alto quando si inserisce la batteria. Ciò significa che "This side down" sarà rivolto verso il

basso quando il robot rasaerba è appoggiato sulle proprie ruote.

11. Posizionare nuovamente il supporto della batteria (batteria inclusa) nella posizione originaria nel robot rasaerba.
12. Collegare il cavo
13. Montare il coperchio della batteria senza pizzicare i cavi. Se il sigillo sul coperchio del vano batterie è visibilmente danneggiato, sostituire tutto il coperchio del vano batterie.
14. Serrare a croce le quattro viti del coperchio della batteria (Torx 20).

5.6 Manutenzione invernale

Consegnare il robot rasaerba al rappresentante GARDENA locale per far eseguire l'assistenza prima del rimessaggio invernale. Una regolare manutenzione invernale contribuirà a mantenere il robot rasaerba in buone condizioni e creerà le migliori condizioni per affrontare una nuova stagione senza alcuna interruzione.

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, lame e cuscinetti.
- Verifica della capacità della batteria del rasaerba e all'occorrenza una raccomandazione di sostituzione.
- Se è disponibile un nuovo software, il rappresentante GARDENA locale aggiorna il robot rasaerba.

6 Anomalie di funzionamento

6.1 Introduzione - Ricerca guasti

In questo capitolo, sono descritti le anomalie e i sintomi e si aiuta l'utente a capire se il robot rasaerba non funziona come previsto. Ulteriori suggerimenti sulle azioni da intraprendere in caso di guasto o ulteriori sintomi sono disponibili sul sito www.gardena.com

6.2 Messaggi di errore

Di seguito è elencata una serie di messaggi di errore che possono essere visualizzati nel display del robot rasaerba. Contattare l'assistenza clienti GARDENA se viene visualizzato spesso lo stesso messaggio.

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>Sistema di taglio bloccato</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti intorno al disco lame.	Controllare la ruota motrice e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
	Il disco lame si trova in una pozza d'acqua.	Spostare il robot rasaerba ed evitare che si raccolgano pozze d'acqua nell'area di lavoro.
<i>No segnale cavo</i>	L'alimentatore non è collegato.	Controllare il collegamento della presa di rete e verificare se è scattato o meno un salvavita. Verificare che il cavo a bassa tensione sia collegato alla stazione di ricarica.
	Il cavo a bassa tensione è danneggiato o non è collegato.	Verificare che il cavo a bassa tensione non sia danneggiato, e che sia collegato correttamente alla stazione di ricarica e all'alimentatore.
	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. Sostituire i connettori se danneggiati. Vedere <i>Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 19</i> .
	Cavo perimetrale interrotto.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale. Vedere <i>Ricerca interruzioni nel cavo alla pagina 51</i> .
	La <i>Modalità ECO</i> è attivata e il robot rasaerba ha tentato un avviamento fuori dalla stazione di ricarica.	Posizionare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e premere il pulsante STOP . Vedere <i>Impostazioni alla pagina 27</i> .
	I cavi perimetrali di andata e ritorno da un'isola si incrociano.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto secondo le istruzioni fornite, ad esempio nella giusta direzione attorno all'isola. Vedere <i>Installazione alla pagina 29</i> .
	Collegamento interrotto tra il robot rasaerba e la stazione di ricarica.	Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale cavo, vedere <i>Nuovo segnale cavo alla pagina 27</i> .
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
<i>Intrappolato</i>	Il robot rasaerba si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il robot rasaerba e rimuovere la causa del blocco.
	Il robot rasaerba è intrappolato tra alcuni ostacoli.	Controllare se vi siano ostacoli che impediscono al robot rasaerba di spostarsi.

Messaggio	Causa	Azione
<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. Vedere <i>Installazione alla pagina 29</i> .
	L'area di lavoro è troppo in pendenza vicino al cavo perimetrale.	
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
	Il robot rasaerba non riesce a distinguere il segnale da un'altra installazione vicina di robot rasaerba.	Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale cavo, vedere <i>Nuovo segnale cavo alla pagina 27</i> .
<i>Batteria scarica</i>	Il robot rasaerba non trova la stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni. Vedere <i>Installazione del cavo guida alla pagina 20</i> .
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Individuare l'interruzione e correggerla.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere <i>Batteria alla pagina 43</i> .
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. Vedere <i>Spia della stazione di ricarica alla pagina 49</i> .
<i>Codice PIN errato</i>	È stato immesso un codice PIN errato. Dopo cinque tentativi di inserimento, la tastiera si blocca per cinque minuti.	Immettere il codice PIN corretto. Contattare l'assistenza clienti GARDENA se si è dimenticato il codice PIN.
<i>Non avanza</i>	Il robot rasaerba si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il robot rasaerba e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il robot rasaerba.
	L'area di lavoro presenta una pendenza ripida.	La pendenza massima garantita è 40%. Pendenze maggiori devono essere escluse. Vedere <i>Pendenze alla pagina 17</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. Vedere <i>Installazione del cavo guida alla pagina 20</i> .
<i>Motorino della ruota sovraccarico, dx</i>	Il robot rasaerba si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il robot rasaerba e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il robot rasaerba.
<i>Motorino della ruota sovraccarico, sx</i>		
<i>Stazione di ric. bloccata</i>	Il robot rasaerba ha effettuato alcuni tentativi di ricarica, ma il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto è scarso.	Inserire il robot rasaerba nella stazione di ricarica e controllare che il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto sia corretto.
	Un oggetto ostacola il robot rasaerba.	Rimuovere l'oggetto.
	La stazione di ricarica è inclinata o piegata.	Confermare che la stazione di ricarica sia stata posizionata su un terreno completamente pianeggiante e orizzontale. La stazione di ricarica non deve essere inclinata o piegata.

Messaggio	Causa	Azione
<i>Bloccato in stazione di ricarica</i>	È presente un ostacolo sul percorso del robot rasaerba che gli impedisce di lasciare la stazione di ricarica.	Rimuovere l'oggetto.
<i>Rovesciato</i>	Il robot rasaerba si trova in forte pendenza oppure si è rovesciato.	Girare il robot rasaerba nella posizione corretta verso l'alto.
<i>Necessita carica manuale</i>	Il robot rasaerba è impostato in modalità di funzionamento <i>Area secondaria</i> .	Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
<i>Prossimo avvio hh:mm</i>	Le impostazioni del programma impediscono al robot rasaerba di entrare in funzione.	Modificare le impostazioni del programma. Vedere <i>Avanzato alla pagina 24</i> .
	Il periodo di pausa è in corso. Il robot rasaerba dispone di un periodo di standby integrato in base alla tabella sul tempo di standby.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento. Vedere <i>Programma e Standby alla pagina 39</i> .
	L'orologio del robot rasaerba non visualizza l'ora corretta.	Impostare l'ora. Vedere <i>Per impostare il programma alla pagina 39</i> .
<i>Il taglio di oggi è completato</i>	Il periodo di pausa è in corso. Il robot rasaerba dispone di un periodo di standby integrato in base alla tabella sul tempo di standby.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento. Vedere <i>Programma e Standby alla pagina 39</i> .
<i>Sollevato</i>	Il sensore di sollevamento si è attivato perché il rasaerba è rimasto bloccato.	Liberare il rasaerba
<i>Problema al sensore di collisione, anteriore/posteriore</i>	Il corpo del rasaerba non si muove liberamente attorno al telaio.	Verificare che il corpo del rasaerba possa muoversi liberamente attorno al telaio. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Problema a ruota motrice, dx/sx</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Pulire le ruote e le parti circostanti.
<i>Funzione di sicurezza difettosa</i>	Problema elettronico temporaneo o problema relativo al software nel rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Problema elettronico</i>		
<i>Problema al sensore del cavo, anteriore/posteriore</i>		
<i>Problema al sistema di carica</i>		
<i>Problema al sensore inclinaz.</i>		
<i>Problema temporaneo</i>		
<i>Problema batteria temporaneo</i>	Problema temporaneo alla batteria o al software del rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Scollegare e ricollegare la batteria. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Problema alla batteria</i>		
<i>Corrente alim. troppo alta</i>	Unità di alimentazione non corretta o difettosa.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.

Messaggio	Causa	Azione
<i>Problema di connettività</i>	Problema potenziale sulla scheda madre della connettività del rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Impostazioni di connettività ripristinate</i>	Le impostazioni di connettività sono state ripristinate in seguito a un guasto.	Si prega di controllare e di modificare le impostazioni, se necessario.
<i>Scarsa qualità di segnale</i>	La scheda madre della connettività presente nel rasaerba viene montata capovolta, oppure il rasaerba stesso viene inclinato o capovolto.	Verificare che il rasaerba non sia capovolto o inclinato. In caso contrario, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.

6.3 Messaggi informativi

Di seguito è elencata una serie di messaggi informativi che possono essere visualizzati nel display del robot rasaerba. Contattare l'assistenza clienti GARDENA se viene visualizzato spesso lo stesso messaggio.

Messaggio	Causa	Azione
<i>Batteria in esaurimento</i>	Il robot rasaerba non trova la stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni. Vedere <i>Installazione del cavo guida alla pagina 20</i> .
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Individuare l'interruzione e correggerla.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere <i>Batteria alla pagina 43</i> .
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. Vedere <i>Spia della stazione di ricarica alla pagina 49</i> .
<i>Impostazioni ripristinate</i>	Conferma che è stata eseguita la funzione <i>Resetta tutte le imp. utente</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. Vedere <i>Installazione del cavo guida alla pagina 20</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. Vedere <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</i> .
<i>Calibrazione fili guida fallita</i>	Il robot rasaerba non è riuscito a calibrare il cavo guida.	Verificare che i cavi guida siano stati installati seguendo le istruzioni. Vedere <i>Installazione del cavo guida alla pagina 20</i> . Controllare, inoltre, che la distanza minima a sinistra del cavo guida venga soddisfatta. Vedere <i>Primo avviamento alla pagina 22</i> .
<i>Calibrazione fili guida completata</i>	Il robot rasaerba è riuscito a calibrare il cavo guida.	Non è richiesto alcun intervento.

6.4 Spia della stazione di ricarica

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

Ulteriore assistenza è disponibile sul sito www.gardena.com. Per ulteriore supporto, contattare l'assistenza clienti GARDENA.

Luce	Causa	Azione
<i>Luce verde fissa</i>	Segnale buono	Non è richiesto alcun intervento.
<i>Luce verde lampeggiante</i>	Segnale buono, <i>modalità ECO</i> attivata.	Non è richiesto alcun intervento. Per ulteriori informazioni sulla <i>modalità ECO</i> , vedere <i>Impostazioni alla pagina 27</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 <i>Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 19</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 gialla lampeggiante</i>	Il cavo guida non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo guida sia collegato correttamente alla stazione di ricarica. Vedere <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</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.
<i>Luce rossa lampeggiante</i>	Interruzione nell'antenna della stazione di ricarica.	Contattare l'assistenza clienti GARDENA.
<i>Luce rossa fissa</i>	Guasto nella scheda elettronica o alimentazione di corrente errata nella stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un tecnico di un centro assistenza autorizzato.	Contattare l'assistenza clienti GARDENA.

6.5 Sintomi

Se il robot rasaerba non funziona come previsto, attenersi alla seguente guida ai sintomi.

Sul sito www.gardena.com è stata inserita una sezione domande frequenti (FAQ) che fornisce risposte più dettagliate a una serie di domande standard. Contattare l'assistenza clienti GARDENA se non si riesce a individuare la causa del guasto.

Sintomi	Causa	Azione
Il robot rasaerba ha difficoltà ad agganciarsi.	Il cavo perimetrale non è stato posato diritto a una distanza sufficiente dalla stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica sia stata installata seguendo le istruzioni in <i>Installazione e collegamento della stazione di ricarica alla pagina 14</i>
	Il cavo guida non è inserito nella feritoia sotto la stazione di ricarica.	Per un corretto funzionamento, è fondamentale che il cavo guida sia perfettamente diritto e in posizione corretta sotto la stazione di ricarica. Accertarsi quindi che il cavo guida sia sempre nell'apposita feritoia della stazione di ricarica. Vedere <i>Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20</i> .
	La stazione di ricarica è in pendenza.	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie perfettamente piana. Vedere <i>Posizione migliore per la stazione di ricarica alla pagina 12</i> .
Orario di funzionamento del robot rasaerba errato	L'orologio del robot rasaerba deve essere impostato.	Impostare l'orologio. Vedere <i>Ora e data alla pagina 30</i> .
	Gli orari di avviamento e arresto non sono corretti.	Ripristinare le impostazioni di ora iniziale e ora finale per il taglio. Vedere <i>Avanzato alla pagina 24</i> .
Il robot rasaerba vibra.	Lame danneggiate possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Controllare lame e viti e sostituirle all'occorrenza. Vedere <i>Per sostituire le lame alla pagina 43</i> .
	Troppe lame nella stessa posizione possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Verificare che su ogni vite sia montata solo una lama.
	Vengono utilizzate diverse versioni (spessore) di lame GARDENA.	Controllare se le lame sono di versioni diverse.
Il robot rasaerba funziona, ma il disco lame non gira.	Il robot rasaerba cerca la stazione di ricarica.	Nessun intervento. Il disco lame non gira quando il robot rasaerba sta cercando la stazione di ricarica.
Il robot rasaerba presenta una durata operativa inferiore rispetto al solito tra una carica e l'altra.	Erba o corpi estranei bloccano il disco lame.	Rimuovere e pulire il disco lame. Vedere <i>Pulire il robot rasaerba alla pagina 42</i> .
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere <i>Batteria alla pagina 43</i> .
I tempi di taglio e di ricarica sono più brevi del solito.	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere <i>Batteria alla pagina 43</i> .
Il robot rasaerba rimane parcheggiato per ore nella stazione di ricarica.	Il robot rasaerba dispone di un periodo di standby integrato in base alla tabella sul tempo di standby. Vedere <i>Standby alla pagina 39</i> .	Nessun intervento.
	Il pulsante STOP è stato attivato.	Aprire il portello, immettere il codice PIN e confermare con il pulsante OK . Premere il pulsante Start , quindi chiudere il portello.

Sintomi	Causa	Azione
Risultati di taglio irregolari.	Il robot rasaerba funziona per un numero insufficiente di ore al giorno.	Aumentare l'autonomia di falciatura. Vedere <i>Avanzato alla pagina 24</i> .
	La forma dell'area di lavoro richiede l'utilizzo di <i>Area 1-3</i> affinché il robot rasaerba possa orientarsi sull'intera superficie remota.	Utilizzare <i>Area 1-3</i> per orientare il robot rasaerba verso un'area remota. Vedere <i>Gestione del prato alla pagina 27</i> .
	L'impostazione <i>Con che frequenza?</i> non è corretta rispetto alla configurazione dell'area di lavoro.	Verificare che sia selezionato il valore <i>Con che frequenza?</i> corretto.
	Area di lavoro troppo ampia.	Provare a limitare l'area di lavoro o aumentare il tempo di lavoro. Vedere <i>Avanzato alla pagina 24</i> .
	Lame non affilate.	Sostituire tutte le lame. Vedere <i>Per sostituire le lame alla pagina 43</i> .
	Erba alta rispetto all'altezza di taglio impostata.	Aumentare l'altezza di taglio; successivamente, ridurla.
	Accumulo di erba sul disco lame o attorno all'albero motore.	Verificare che il disco lame ruoti liberamente e agevolmente. In caso contrario, allentare il disco lame e rimuovere erba e corpi estranei. Vedere <i>Pulire il robot rasaerba alla pagina 42</i> .

6.6 Ricerca interruzioni nel cavo

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. Eventuali danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi. Per evitare che ciò accada, scegliere sempre l'altezza di taglio massima per le prime settimane successive all'installazione e ridurre gradualmente l'altezza ogni due settimane, fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.

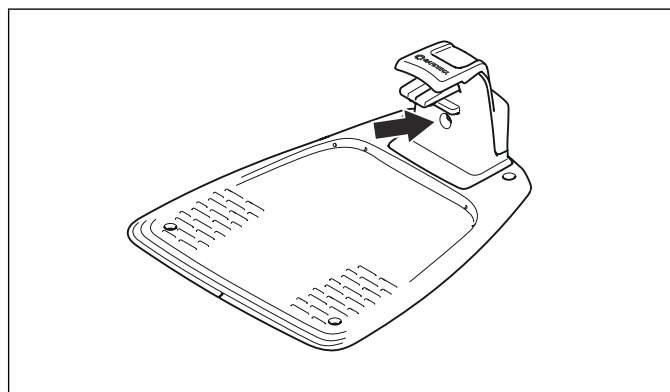
Una giunzione del cavo non corretta può inoltre provocare interruzioni diverse settimane dopo averla effettuata. Una giunzione errata può, per esempio, derivare dal fatto che non si è serrato a sufficienza il giunto originale con le pinze o dall'aver usato un giunto di qualità inferiore rispetto a quello 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.

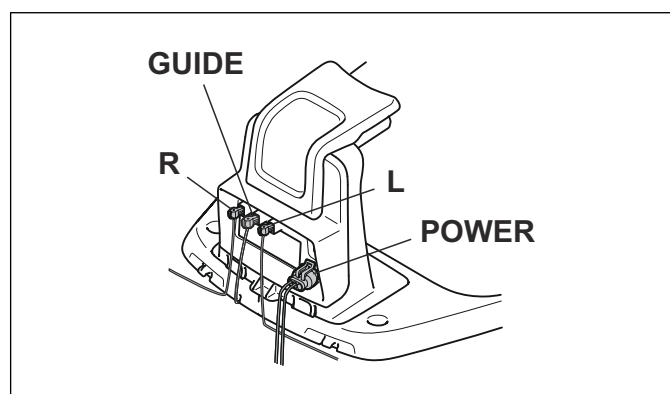
Il metodo seguente non funziona se è attiva la *Modalità ECO*. Assicurarsi in primo luogo che la *Modalità ECO* sia disattivata. Vedere *Modalità ECO alla pagina 29*.

1. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia blu lampeggiante, a indicare la presenza di

un'interruzione nel cavo perimetrale. Vedere *Spia della stazione di ricarica alla pagina 49*.

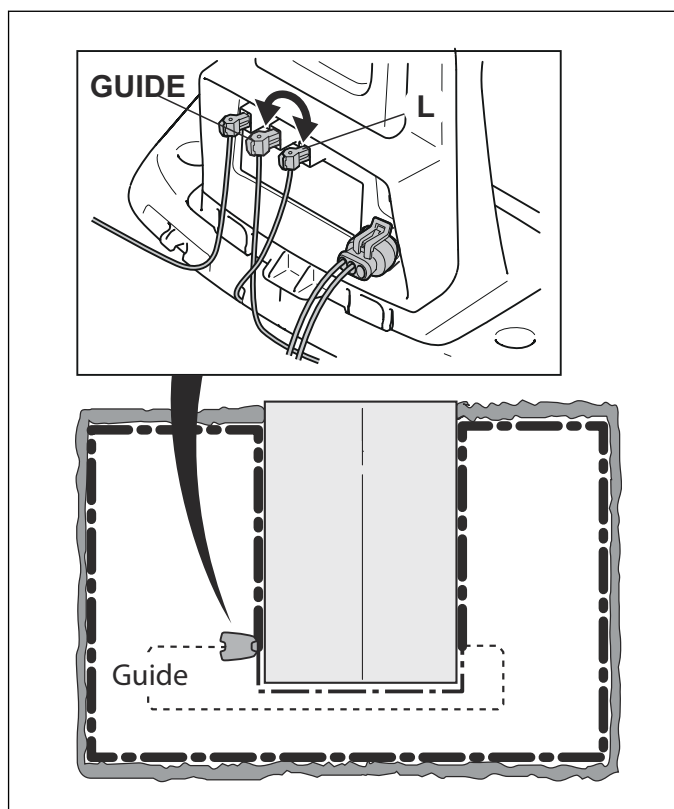


2. Verificare che i collegamenti del cavo perimetrale alla stazione di ricarica siano effettuati correttamente e non siano difettosi. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia ancora blu e lampeggiante.



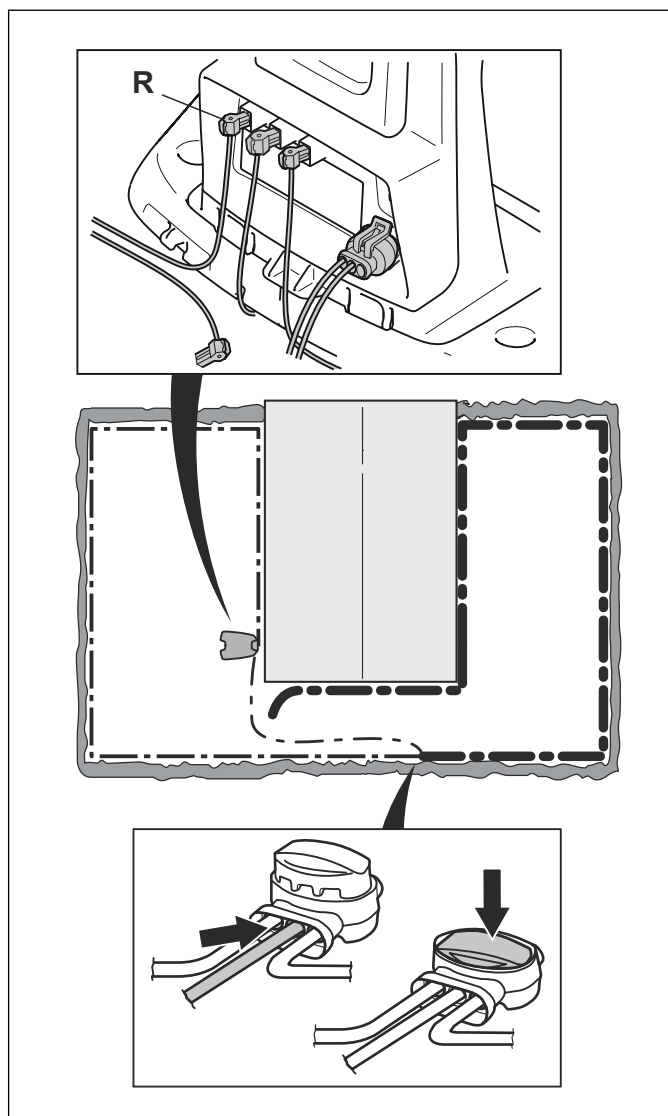
3. Invertire i collegamenti tra il cavo guida e il cavo perimetrale sulla stazione di ricarica. Iniziare invertendo i collegamenti L e GUIDE.

Se la spia è verde fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra L e il punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).

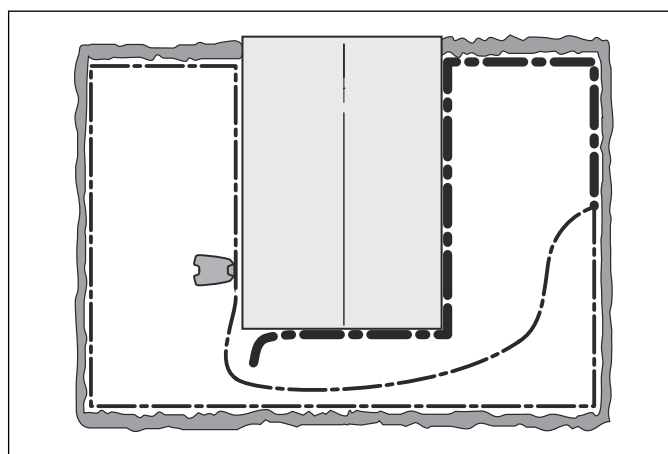


Per risolvere il guasto sono necessari il cavo perimetrale, i connettori e i giunti:

- Se si sospetta che il cavo perimetrale sia corto, è più facile sostituire tutto il cavo perimetrale tra L e il punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale (linea nera spessa).
- Se si sospetta che il cavo perimetrale sia lungo (linea nera spessa), procedere come indicato di seguito: Rimettere L e GUIDE nelle rispettive posizioni originali. Quindi scollegare R. Collegare un nuovo cavo a R. Collegare l'altra estremità del nuovo cavo al centro della sezione di cavo sospetta.

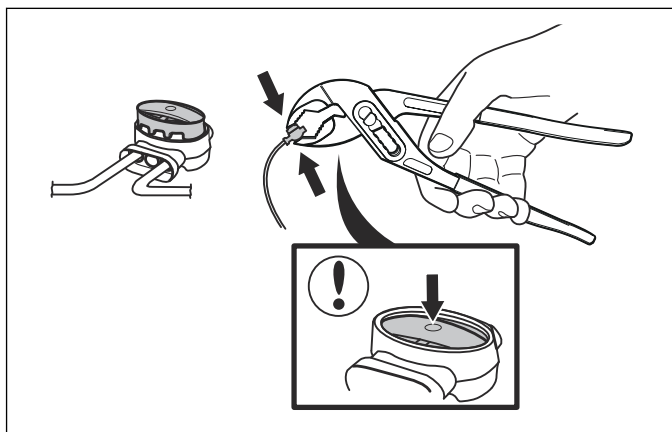


Se ora la spia è verde, l'interruzione si trova sul cavo tra l'estremità scollegata e il punto in cui il nuovo cavo è collegato (linea nera spessa nella figura sottostante). In tal caso, spostare il collegamento del nuovo cavo più vicino all'estremità scollegata (circa al centro della sezione di cavo sospetta) e verificare ancora una volta che la spia sia verde.



Procedere in questo modo finché non rimane che una sezione molto ridotta di cavo che corrisponderà alla differenza tra la luce verde fissa e una luce lampeggiante blu. Seguire le istruzioni che seguono al punto 5.

4. Se la spia blu continua a lampeggiare nel punto 3 descritto sopra: Rimettere L e GUIDE nelle rispettive posizioni originali. Invertire quindi R e GUIDE. Se ora la spia è verde fissa, scollegare L e collegare un nuovo cavo perimetrale a L. Collegare l'altra estremità del nuovo cavo al centro della sezione di cavo sospetta. Seguire lo stesso approccio descritto sopra, ai punti 3a) e 3b).
5. Una volta individuata l'interruzione, sostituire la sezione danneggiata con un nuovo cavo. Utilizzare sempre giunti originali.



7 Trasporto, stoccaggio e smaltimento

7.1 Trasporto

Le batterie agli ioni di litio sono soggette alle norme 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. Rivolgersi a un esperto di materiali pericolosi per la preparazione del materiale da spedire. Si prega di attenersi anche alle normative 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. Fissare sempre il prodotto durante il trasporto.

7.2 Manutenzione invernale

Consegnare il robot rasaerba all'assistenza clienti GARDENA per eseguire l'assistenza prima del rimessaggio invernale. Una regolare manutenzione invernale contribuirà a mantenere il robot rasaerba in buone condizioni e creerà le migliori condizioni per affrontare una nuova stagione senza alcuna interruzione.

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, lame e cuscinetti.
- Verifica della capacità della batteria del rasaerba e all'occorrenza una raccomandazione di sostituzione.
- Se è disponibile un nuovo software, il rappresentante del servizio clienti GARDENA aggiorna il robot rasaerba.

7.2.1 Il robot rasaerba

Pulire il robot rasaerba accuratamente prima del rimessaggio invernale. Vedere *Pulire il robot rasaerba alla pagina 42*.

Per garantire la funzionalità e la durata utile della batteria, è importante caricare il robot rasaerba prima di riporlo per l'inverno. Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica con il portello aperto finché l'icona della batteria sul display non indica che la batteria è completamente carica. Quindi, spegnere il robot rasaerba premendo il pulsante **ON/OFF**. Controllare che la spia del pulsante **ON/OFF** non sia accesa.

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

Conservare il supporto del robot rasaerba sulle quattro ruote in un ambiente asciutto e non soggetto a gelate, preferibilmente nell'imballaggio originale. È inoltre possibile appendere il robot rasaerba ad un GARDENA

supporto a muro originale. Contattare l'assistenza clienti GARDENA per ulteriori informazioni sulla disponibilità dei supporti a muro.



ATTENZIONE: 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.

7.2.2 La stazione di ricarica

Si consiglia di conservare la stazione di ricarica e l'alimentatore in ambienti chiusi. Il cavo perimetrale e il cavo guida possono essere lasciati interrati.

1. Scollegare la stazione di ricarica all'alimentazione.
2. Rilasciare il blocco del connettore dell'alimentatore, quindi estrarre il connettore.
3. Scollegare i connettori del cavo perimetrale e del cavo guida dalla stazione di ricarica.

Le estremità dei cavi devono essere protette dall'umidità, ad esempio immergendole in un contenitore pieno di grasso. GARDENA offre una scatola di protezione specifica per proteggere i cavi durante il rimessaggio invernale. Contattare l'assistenza clienti GARDENA.



ATTENZIONE: Se la stazione di ricarica viene lasciata all'esterno durante l'inverno, dovrà essere collegata alla rete elettrica, al cavo perimetrale e ai cavi guida per tutto l'inverno.

7.3 Dopo il rimessaggio invernale

1. Verificare se è necessaria una pulizia, in particolare delle lamelle di ricarica sia sul robot rasaerba sia sulla stazione di ricarica.
2. Se le lamelle di ricarica risultano bruciate o rivestite da una patina, pulirle usando un panno abrasivo a grana fine.
3. Verificare che l'ora e la data del robot rasaerba siano corrette.

7.4 Informazioni di carattere ambientale



Il simbolo sul robot rasaerba GARDENA 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. Rimuovere la batteria dal prodotto prima di eliminarlo.

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.

7.5 Rimozione della batteria per il riciclaggio

Per la rimozione della batteria dal robot rasaerba, vedere *Sostituzione della batteria alla pagina 44*.

8 Dati tecnici

8.1 Dati tecnici

Dati	SILENO city	smart SILENO city
Dimensioni		
Lunghezza, cm	55	55
Larghezza, cm	38	38
Altezza, cm	23	23
Peso, kg	7,3	7,3

Impianto elettrico	SILENO city	smart SILENO city
Batteria agli ioni di litio, 18 V/2,1 Ah n. art.	584 85 28-01, 584 85 28-02	
Alimentazione, V/28 V CC	100-240	100-240
Lunghezza del cavo a bassa tensione, m	5	5
Consumo energetico medio al massimo utilizzo	3,9 kWh/mese per un'area di lavoro di 500 m ²	3,9 kWh/mese per un'area di lavoro di 500 m ²
Corrente di carica, A CC	1.3	1.3
Tempo di falciatura medio, min	60	60
Tempo di carica medio, min	60	60

Antenna cavo perimetrale	SILENO city	smart SILENO city
Banda di frequenza operativa, Hz	300-80000	300-80000
Massima potenza a radiofrequenza, mW a 60 m ¹	<25	<25

Emissioni di rumore misurate nell'ambiente come potenza sonora ²	SILENO city	smart SILENO city
Livello potenza acustica rilevato dB (A)	56	56
Incertezza delle emissioni di rumore K _{WA} , dB (A)	2	2
Livello potenza acustica garantito dB (A)	58	58
Livello di pressione acustica all'orecchio dell'operatore, dB (A) ³	45	45

Dichiarazioni sulle emissioni di rumore conformi alla normativa EN 50636-2-107:2015

¹ Massima potenza attiva per le antenne nella banda di frequenza in cui funziona l'apparecchiatura radio.

² Emissioni di rumore nell'ambiente misurate come potenza sonora (L_{WA}) in base alla direttiva CE 2000/14/CE. Il livello acustico garantito comprende le variazioni nella produzione e le variazioni rispetto al codice di test con 1-3 dB(A).

³ Incertezze livello di pressione acustica K_{pA}, 2-4 dB(A)

Taglio	SILENO city	smart SILENO city
Apparato di taglio	Tre lamette di taglio pivottanti	
Velocità motore della lama, giri/min	2500	2500
Consumo di potenza durante il taglio, W + /- 20%	20	20
Altezza di taglio, cm	2-5	2-5
Larghezza di taglio, cm	16	16
Passaggio più stretto possibile, cm	60	60
Pendenza massima per area di taglio, %	25	25
Pendenza massima per cavo perimetrale, %	10	10
Lunghezza massima del cavo perimetrale, m	300	300
Lunghezza massima del cavo guida, m	150	150
Capacità di lavoro, m ² +/- 20% (secondo le specifiche del prodotto)	- 700	- 700

Classificazione IP	SILENO city	smart SILENO city
Robot rasaerba	IPX5	IPX5
Stazione di ricarica	IPX5	IPX5
Alimentatore	IPX4	IPX4

SRD interno (dispositivo a breve distanza)	SILENO city	smart SILENO city
Banda di frequenza operativa, MHz	-	863-870
Potenza di trasmissione massima, dBm	-	14
Portata radio in campo libero, circa m	-	100

Bluetooth®	SILENO city	smart SILENO city
Banda di frequenza operativa, MHz	2400 - 2484	2400 - 2484
Potenza di trasmissione massima, dBm	8	8

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

9 Garanzia

9.1 Termini di garanzia

GARDENA 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 robot rasaerba e la stazione di ricarica possono essere usati solo nel rispetto delle istruzioni contenute nel presente manuale. La garanzia del costruttore non preclude l'utilizzo delle garanzie riconosciute all'acquirente nei confronti del concessionario e/o rivenditore.
- Gli utenti finali o terzi non autorizzati non devono tentare di riparare il prodotto.

Esempi di guasti non coperti da garanzia:

- Danni causati da infiltrazioni di acqua dovute all'utilizzo di un dispositivo di lavaggio ad alta pressione o dall'immersione in acqua, ad esempio quando si formano pozze d'acqua da una pioggia intensa.
- Danni causati da fulmini.
- Danni causati dall'errata conservazione o dall'uso improprio della batteria.
- Danni causati dall'utilizzo di batterie non originali GARDENA.
- Danni causati dall'utilizzo di ricambi e accessori non originali GARDENA quali lame e materiale di installazione.
- Danni al cavo.
- Danni causati da modifiche non autorizzate o manomissione del prodotto o dell'alimentazione.

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

In caso di guasto al proprio robot rasaerba GARDENA, contattare l'assistenza clienti GARDENA per ulteriori istruzioni. Accertarsi di avere a portata di mano lo scontrino e il numero di serie del robot rasaerba quando si contatta l'assistenza clienti GARDENA.

10 Dichiarazione di conformità CE

10.1 Dichiarazione di conformità CE

(Rappresentante autorizzato per Husqvarna AB e responsabile della documentazione tecnica).

Husqvarna AB, SE-561 82 Huskvarna, Svezia, tel.: +46-36-146500, dichiara con la presente che i Robot rasaerba **GARDENA SILENO city** e **GARDENA smart SILENO city** a partire dai numeri di serie 2017 settimana 48 (l'anno e la settimana sono chiaramente indicati nella targhetta dati di funzionamento e seguiti dal numero di serie) sono conformi alle disposizioni della DIRETTIVA DEL CONSIGLIO:

- Direttiva macchine **2006/42/CE**.
 - Requisiti particolari per i robot rasaerba elettrici a batteria **EN 50636-2-107: 2015**
 - Campi elettromagnetici **EN 62233: 2008**.
- Direttiva sulla "restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose" **2011/65/UE**.
- Direttiva "concernente l'emissione acustica ambientale delle macchine ed attrezzature destinate a funzionare all'aperto" **2000/14/CE**. Vedere anche *Dati tecnici alla pagina 56* per informazioni relative alle emissioni acustiche e alla larghezza di taglio.

L'ente notificato 0404, RISE SMP Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE-750 07 Uppsala, Sweden ha pubblicato un rapporto relativo all'attestazione della conformità in base all'allegato VI della Direttiva del Consiglio dell'8 maggio 2000 concernente "l'emissione acustica ambientale" 2000/14/CE. Numero del certificato: 01/901/287 per GARDENA SILENO city e per GARDENA smart SILENO city.

- Direttiva "concernente le apparecchiature radio" **2014/53/UE**. Sono state applicate le seguenti norme:
 - Bozza finale **ETSI EN 303 447** v1.1.1 (2017-06)
- Compatibilità elettromagnetica:
 - **ETSI EN 301 489-1** Bozza v2.2.0
 - **ETSI EN 301 489-52** Bozza v1.1.0
 - **ETSI EN 301 489-17** Bozza v3.2.0
 - **ETSI EN 301 489-19** Bozza v2.1.0
 - **ETSI EN 300 328** v2.1.1
- Per dispositivi GARDENA smart SILENO city dotati di smart system, inoltre:
 - **ETSI EN 301 489-3** v2.1.1
 - **ETSI EN 300 220-1** v2.4.1
 - **ETSI EN 300 220-2** v3.1.1



Huskvarna 2017-11-01

Lars Roos

Global R&D Director, Electric category



Husqvarna Italia S.p.A.
Assistenza Tecnica
Via Santa Vecchia 15
23868 Valmadrera (Lc)
Tel. 0341 203111
Fax 0341 201788
Servizio Clienti 199.400.169
assistenza.italia@it.husqvarna.com
www.gardena.com

Husqvarna Schweiz AG
Industriestraße 10
5506 Mägenwil
Schweiz
maehroboter@gardena.ch
www.gardena.com

ISTRUZIONI ORIGINALI
Ci riserviamo il diritto di apportare modifiche senza previo avviso.
Copyright © 2017 GARDENA Manufacturing GmbH. All rights reserved.

115 89 45-41



2018-02-21

