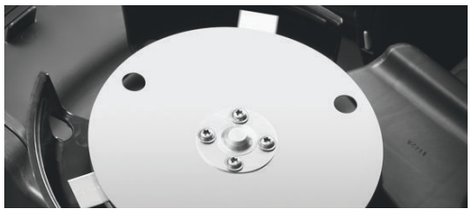
Husqvarna



Manuale dell'operatore

HUSQVARNA AUTOMOWER® 105

Prima di usare la macchina, leggere attentamente il manuale dell'operatore e accertarsi di averne compreso il contenuto.

IT, Italiano

Sommario

1 Introduzione
1.1 Introduzione..... 3
1.2 Supporto.....3
1.3 Descrizione del prodotto..... 3
1.4 Panoramica del prodotto 4
1.5 Simboli riportati sul prodotto.....5

2 Sicurezza
2.1 Definizioni di sicurezza.....6
2.2 Istruzioni di sicurezza generali.....6
2.3 Istruzioni di sicurezza per il funzionamento..... 7

3 Installazione
3.1 Presentazione..... 9
3.2 Preparativi.....9
3.3 Stazione di ricarica.....10
3.4 Caricamento della batteria..... 12
3.5 Cavo perimetrale.....12
3.6 Collegamento del cavo perimetrale.....17
3.7 Installazione del cavo guida..... 17
3.8 Controllo dell'installazione.....19
3.9 Primo avviamento e calibrazione..... 19
3.10 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica.... 19
3.11 Pannello di comando.....20
3.12 Struttura dei menu.....20
3.13 Timer.....21
3.14 Installazione..... 22
3.15 Sicurezza..... 24
3.16 Impostazioni.....25
3.17 Panoramica della struttura dei menu..... 27
3.18 Esempi della disposizione del giardino..... 28

4 Utilizzo
4.1 Interruttore principale..... 32
4.2 Start.....32
4.3 Selezione della modalità operativa..... 32
4.4 Stop.....33
4.5 Spegnere.....33
4.6 Timer e Standby.....33
4.7 Carica una batteria completamente scarica.....34
4.8 Regolare l'altezza di taglio..... 34

5 Manutenzione
5.1 Introduzione - Manutenzione.....35
5.2 Pulire il robot rasaerba..... 35
5.3 Sostituzione delle lame..... 35
5.4 Batteria.....36
5.5 Manutenzione invernale..... 36

6 Anomalie di funzionamento
6.1 Introduzione - Ricerca guasti..... 37
6.2 Messaggi.....37
6.3 Spia della stazione di ricarica.....40
6.4 Sintomi..... 41
6.5 Ricerca interruzioni nel cavo..... 42

7 Trasporto, stoccaggio e smaltimento
7.1 Trasporto.....45
7.2 Rimessaggio..... 45
7.3 Smaltimento..... 45

8 Dati tecnici
8.1 Caratteristiche tecniche.....46

9 Garanzia
9.1 Termini di garanzia.....48

10 Dichiarazione di conformità CE
10.1 Dichiarazione di conformità CE.....49

1 Introduzione

1.1 Introduzione

Numero di serie:
Codice PIN:

Il numero di serie si trova sulla targhetta dati di funzionamento del prodotto e sul codice di registrazione del prodotto.

- Utilizzare il codice di registrazione del prodotto e il numero di serie per registrare il prodotto su www.husqvarna.com.

1.2 Supporto

Per assistenza sul prodotto Husqvarna, contattare il centro di assistenza.

1.3 Descrizione del prodotto

Nota: Husqvarna aggiorna regolarmente l'aspetto e il funzionamento dei prodotti. Vedere *Supporto alla pagina 3*.

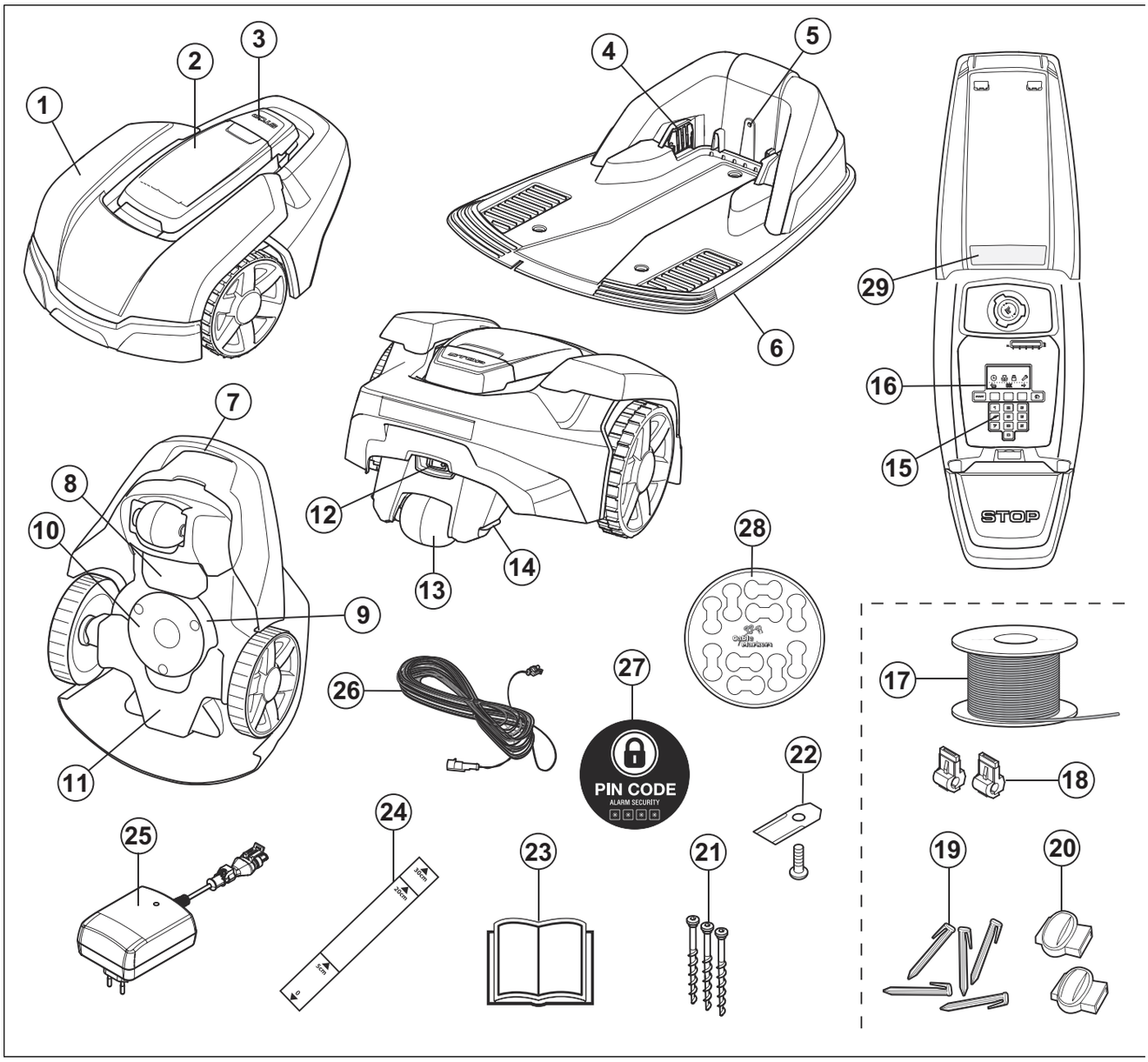
Il prodotto è un robot tagliaerba. Il prodotto dispone di una fonte di alimentazione a batteria e taglia l'erba automaticamente. Non è necessario raccogliere l'erba.

L'operatore seleziona le impostazioni di funzionamento mediante i tasti sulla tastiera.

Il display mostra le impostazioni di funzionamento selezionate e selezionabili e la modalità di funzionamento del prodotto.

Il cavo perimetrale e il cavo guida controllano il movimento del prodotto all'interno dell'area di lavoro.

1.4 Panoramica del prodotto

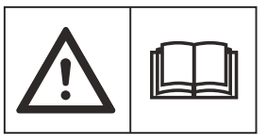


I numeri in figura rappresentano:

1. Scocca
2. Coperchio per display, tastiera e regolazione dell'altezza di taglio
3. Pulsante di arresto
4. Lamelle di contatto
5. LED per il controllo del funzionamento della stazione di ricarica, del cavo perimetrale e del cavo guida
6. Stazione di ricarica
7. Impugnatura
8. Sportello del vano batterie
9. Disco lame
10. Piastra sottodisco libera
11. Scatola telaio con elettronica, batteria e motori
12. Interruttore principale
13. Ruota posteriore
14. Lamella di ricarica
15. Tastiera
16. Display
17. Rotolo di cavo per cavo perimetrale e cavo guida
18. Connettore per il collegamento del cavo con la stazione di ricarica
19. Picchetti
20. Giunto per cavo
21. Viti per il fissaggio della stazione di ricarica
22. Lame extra
23. Manuale operatore e Guida rapida
24. Astina di misurazione per facilitare l'installazione del cavo perimetrale (l'astina di misurazione è separata dalla confezione)
25. Alimentatore (l'aspetto dell'alimentatore può essere diverso a seconda del mercato)
26. Cavo a bassa tensione
27. Decalcomania allarme
28. Etichette cavi
29. Targhetta dati di funzionamento

1.5 Simboli riportati sul prodotto

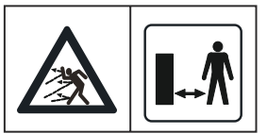
Questi simboli sono reperibili sul robot rasaerba. Osservarli attentamente.



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

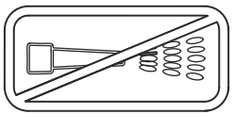
AVVERTENZA: Azionare il dispositivo inibitore prima di lavorare o sollevare la macchina.

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



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.



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

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 46* 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 telaio contiene componenti sensibili alle scariche elettrostatiche (ESD). Il telaio deve inoltre essere richiuso in modo professionale. Per questi motivi, il telaio può essere aperto esclusivamente da tecnici dell'assistenza autorizzati. Una guarnizione rotta può invalidare totalmente o in parte la garanzia.

Il cavo a bassa tensione non deve essere accorciato o allungato o giuntato.

Non utilizzare un trimmer vicino al cavo a bassa tensione. Prestare la massima attenzione durante il taglio di bordi dove sono posizionati cavi.

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.

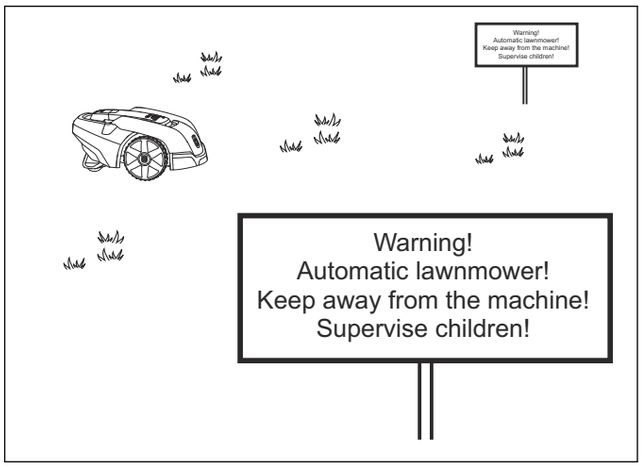
AVVERTENZA: Non utilizzare mai il robot rasaerba se persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nell'area di taglio.

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.

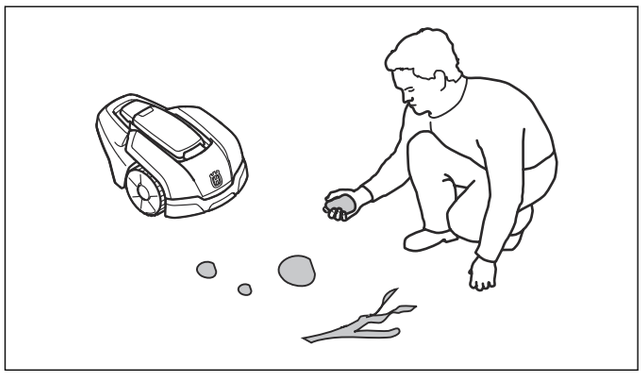
2.3 Istruzioni di sicurezza per il funzionamento

2.3.1 Uso

- 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, manutenzione e riparazioni.
- 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 funzione **HOME** o disinserire l'interruttore principale del 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 *Timer alla pagina 21*.
- 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. Impostare sempre l'interruttore principale in posizione *0* prima di eliminare un'ostruzione.



- Avviare il robot rasaerba secondo le istruzioni. Quando l'interruttore principale è in posizione 1, accertarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non mettere mai mani o piedi sotto il 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 l'interruttore principale è in posizione 1.
- 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 *Stop alla pagina 33*.
- 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.
- Non utilizzare il robot rasaerba se l'interruttore principale non funziona.
- Quando non lo si utilizza, spegnere sempre il robot rasaerba con l'interruttore principale. Il robot rasaerba si avvia solo quando l'interruttore principale è in posizione 1 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 timer (vedere *Timer alla pagina 21*) in modo che il rasaerba e l'irrigatore non funzionino contemporaneamente.
- Husqvarna 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.
- L'allarme integrato è molto rumoroso. Prestare attenzione, soprattutto se il robot rasaerba è utilizzato in ambienti chiusi.
- Oggetti metallici nel terreno (ad esempio cemento armato o reti contro le talpe) possono comportare un

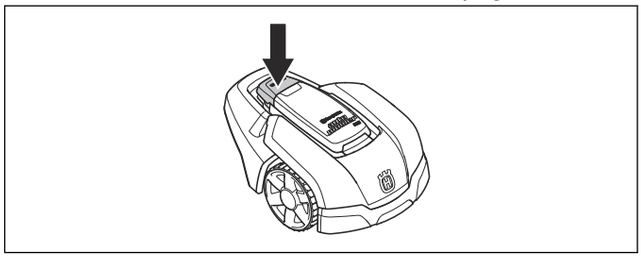
arresto. Gli oggetti metallici possono generare interferenze di segnale, con conseguente arresto.

- Il robot rasaerba non deve mai essere utilizzato con temperature inferiori a 0 °C o superiori a 50 °C; ciò potrebbe causare danni al prodotto.

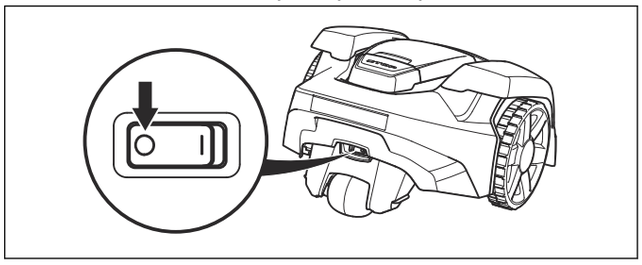
2.3.2 Come sollevare e spostare il robot tagliaerba

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

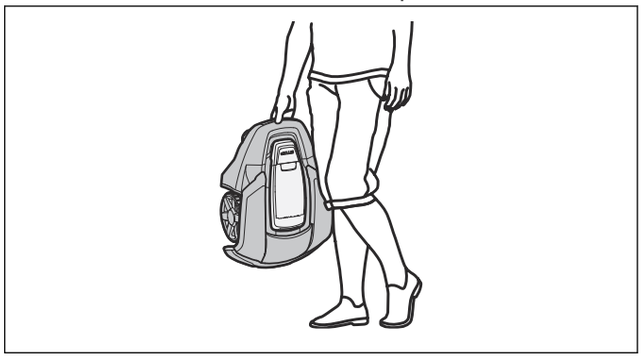
1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il robot tagliaerba. Se la sicurezza è impostata sul livello medio o alto, (vedere *Sicurezza alla pagina 24*) è necessario immettere il codice PIN. Il codice PIN è composto da quattro cifre e viene selezionato al primo avviamento del robot tagliaerba. Vedere *Primo avviamento e calibrazione alla pagina 19*.



2. Portare l'interruttore principale in posizione *0*.



3. Trasportare il robot tagliaerba per il manubrio con il disco delle lame lontano dal corpo.

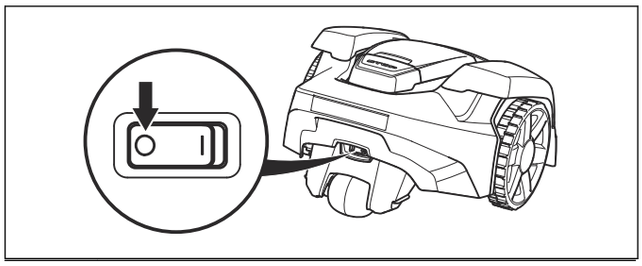


ATTENZIONE: Non sollevare il robot tagliaerba quando è parcheggiato nella stazione di ricarica. Ciò potrebbe provocare danni alla stazione di ricarica e/o al robot tagliaerba. Premere **STOP** ed estrarre il robot tagliaerba dalla stazione di ricarica prima di sollevarlo.

2.3.3 Manutenzione

AVVERTENZA: Quando il robot rasaerba è capovolto, l'interruttore principale deve essere sempre in posizione *0*.

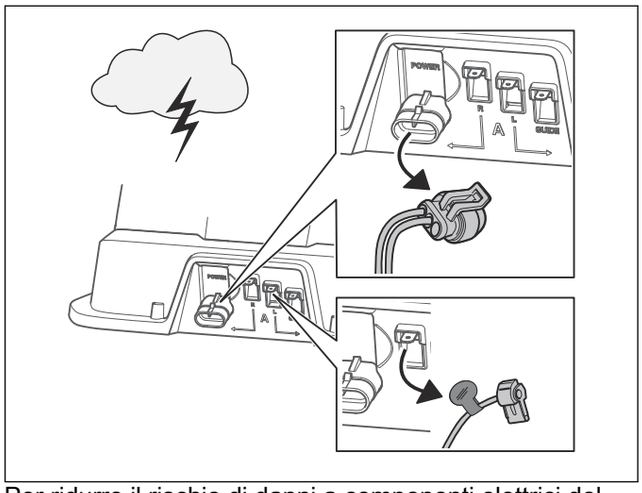
L'interruttore principale deve essere impostato in posizione *0* durante tutti i lavori sul telaio del rasaerba, come la pulizia o la sostituzione delle lame.



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

Controllare ogni settimana il robot rasaerba e sostituire parti danneggiate o usurate. Vedere *Manutenzione alla pagina 35*.

2.3.4 In caso di temporale



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

1. Accertarsi che i cavi siano contrassegnati con le apposite etichette per semplificare i collegamenti. I collegamenti 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.

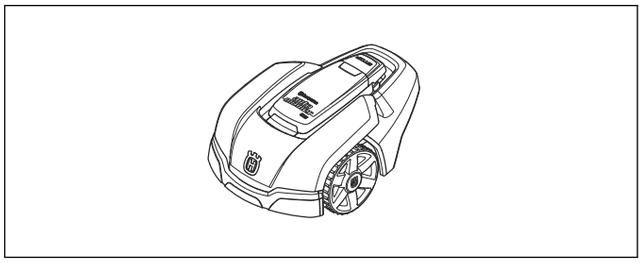
Prima di iniziare l'installazione, acquisire dimestichezza con i contenuti della confezione.

Automower 105	
Robot rasaerba	√
Stazione di ricarica	√
Alimentatore	√
Cavo a bassa tensione	√
Viti della stazione di ricarica	3 pz
Chiave a brugola	√
Astina di misurazione	√
Etichette cavi	√
Manuale operatore e guida rapida	√
Lame extra	3 pz
Decalcomania allarme	√

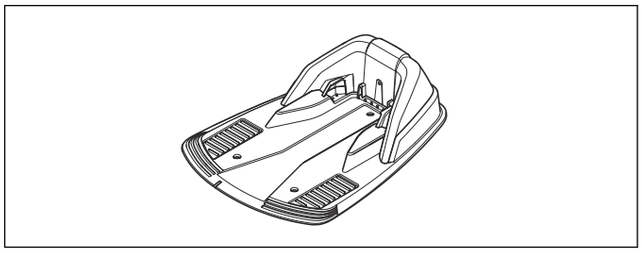
3.1.1 Componenti principali per l'installazione

L'installazione del robot rasaerba coinvolge 4 componenti principali:

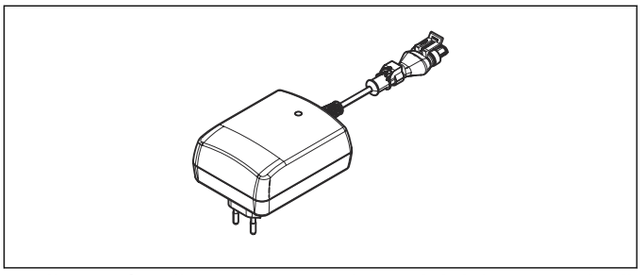
1. Un robot rasaerba che taglia il prato sostanzialmente seguendo uno schema casuale.



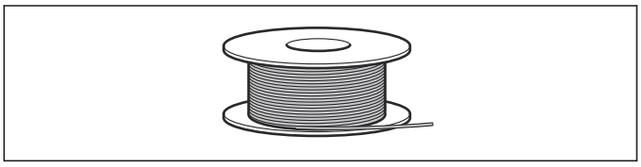
2. Una stazione di ricarica, dove deve tornare il robot rasaerba quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso.



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 10 m / 33 ft. Cavi a bassa tensione di 3 m /10 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 400 m / 440 yd.



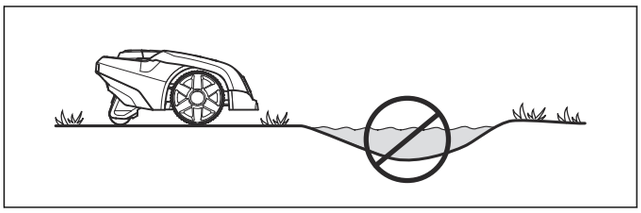
3.2 Preparativi

Leggere l'intero capitolo prima di iniziare l'installazione. La modalità di installazione incide sulla capacità di funzionamento del robot tagliaerba. 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.husqvarna.com per ulteriori descrizioni e suggerimenti relativi all'installazione.

1. Se il prato nell'area di lavoro è più lungo di 10 cm / 4 poll., tagliarlo 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 pozzanghere. Vedere *Termini di garanzia alla pagina 48*.



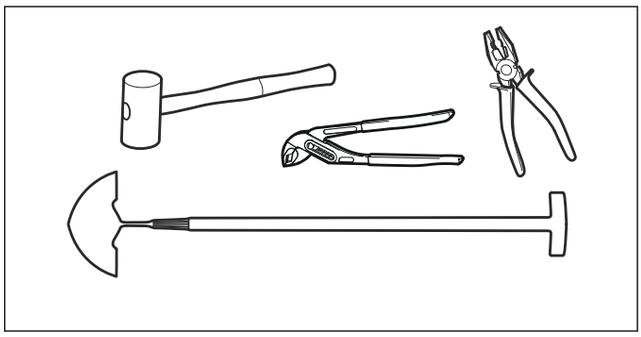
3. Leggere attentamente tutti i passaggi prima dell'installazione.
4. Verificare che siano presenti tutti i componenti per l'installazione. Vedere *Panoramica del prodotto alla pagina 4*.
   - Robot tagliaerba

- Stazione di ricarica
- Alimentatore
- Cavo a bassa tensione
- Viti per la stazione di ricarica
- Astina di misurazione

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

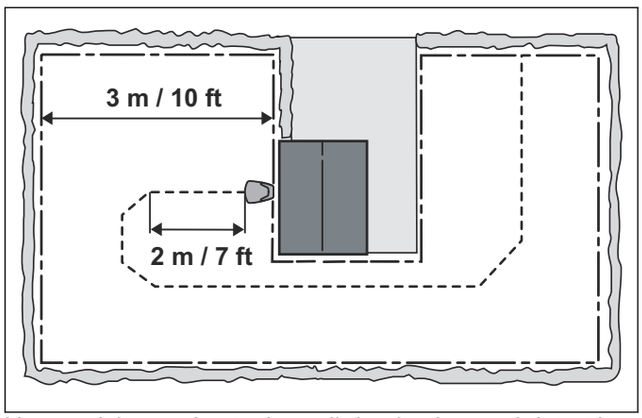
La stazione di ricarica svolge 3 funzioni.

- 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.

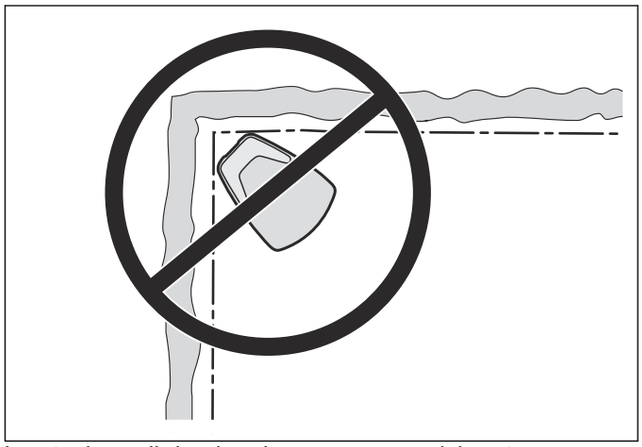
3.3.1 Posizione migliore per la stazione di ricarica

Nello stabilire quale sia la posizione migliore per la stazione di ricarica, valutare gli aspetti seguenti:

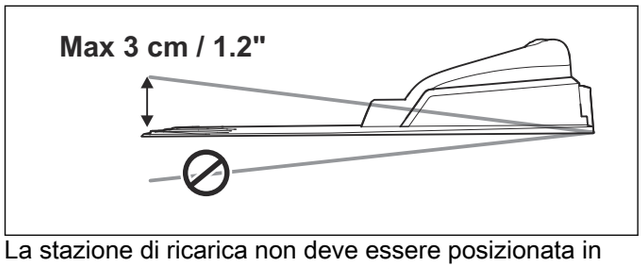
- Lasciare uno spazio libero di almeno 3 m / 10 ft davanti alla stazione di ricarica.
- Posizionare il cavo perimetrale della lunghezza minima di 1,5 m / 5 ft a destra e sinistra della stazione di ricarica.
- Posizionare la stazione di ricarica vicino a una presa di rete. Il cavo a bassa tensione fornito in dotazione è lungo 10 m / 33 ft.
- Posizionare la stazione di ricarica su una superficie piana priva di oggetti appuntiti.
- Proteggere la stazione di ricarica da schizzi d'acqua, quali ad esempio quelli dell'impianto di irrigazione.
- Proteggere la stazione di ricarica dalla luce diretta del sole. Il processo di ricarica è influenzato dalla temperatura ambiente.
- Posizionare la stazione di ricarica nella parte più bassa di un'area di lavoro che abbia una pendenza consistente.
- Valutare se la stazione di ricarica debba essere nascosta alla vista di estranei.



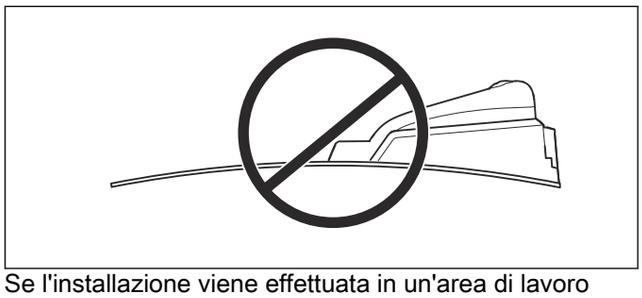
Non posizionare la stazione di ricarica in spazi ristretti o in un angolo. Questo può rendere difficile per il rasaerba il ritrovamento della stazione di ricarica.



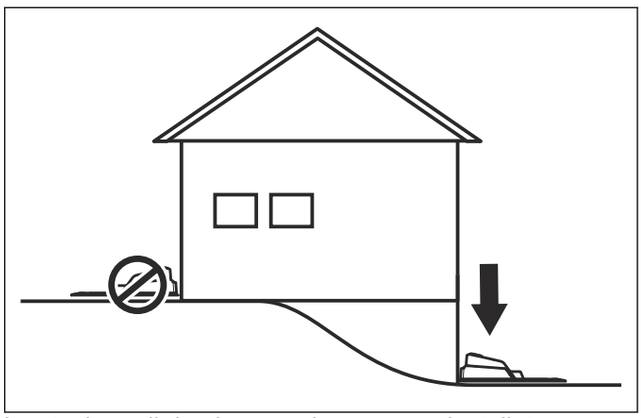
La stazione di ricarica deve essere posizionata su una superficie piana. Il lato anteriore della stazione di ricarica non può essere posizionato più in alto o più in basso del lato posteriore, come mostrato nell'immagine seguente.



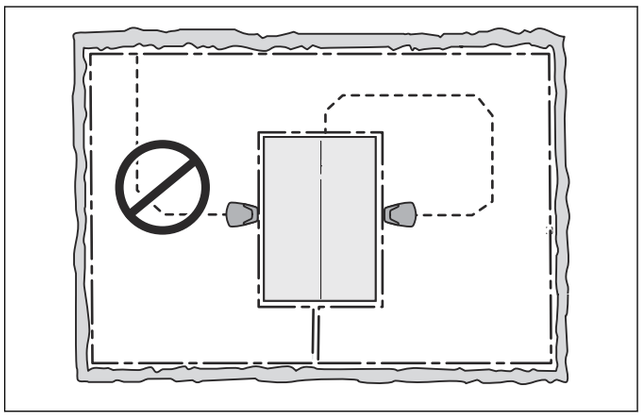
La stazione di ricarica non deve essere posizionata in modo da poter piegare la sua piastra base.



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. Tuttavia, se 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 14*.



3.3.2 Collegamento dell'alimentatore

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

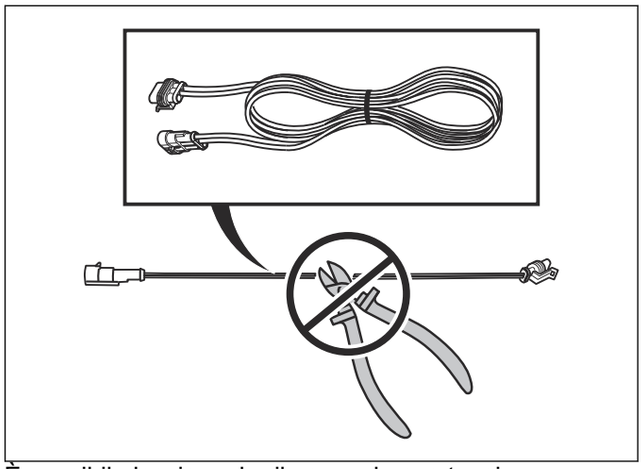
- Vicinanza alla stazione di ricarica.
- Protezione dalla pioggia.
- Protezione dalla luce diretta del sole.

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.

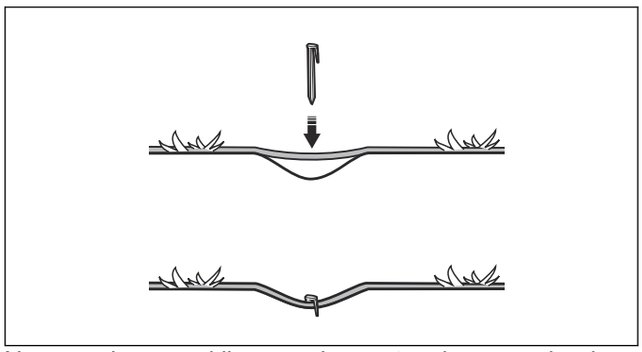
AVVERTENZA: Il robot tagliaerba deve essere utilizzato solo con l'unità di alimentazione fornita da Husqvarna.

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.

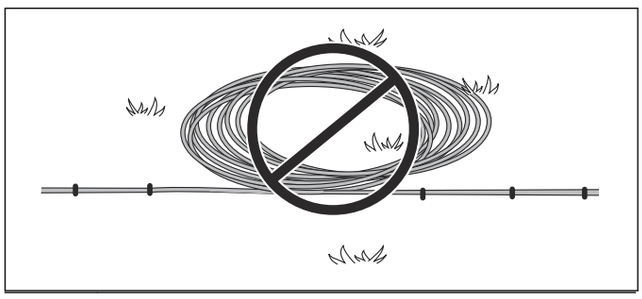
Non modificare o manomettere alcuna parte dell'alimentatore. Ad esempio, non accorciare né allungare il cavo a bassa tensione. Cavi a bassa tensione con una lunghezza di 3 m / 10 ft o 20 m / 65 ft sono disponibili come accessori opzionali.



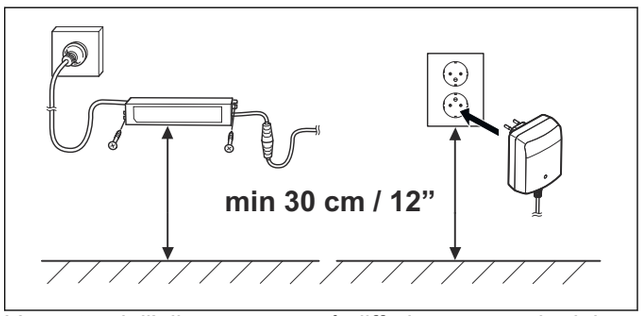
È possibile lasciare che il cavo a bassa tensione attraversi l'area di lavoro se questo è fissato con picchetti o interrato. L'altezza di taglio deve essere tale da impedire alle lame di entrare in contatto con il cavo a bassa tensione.



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 / 12 poll. dal suolo). Non è consentito posizionare l'alimentatore a terra.



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

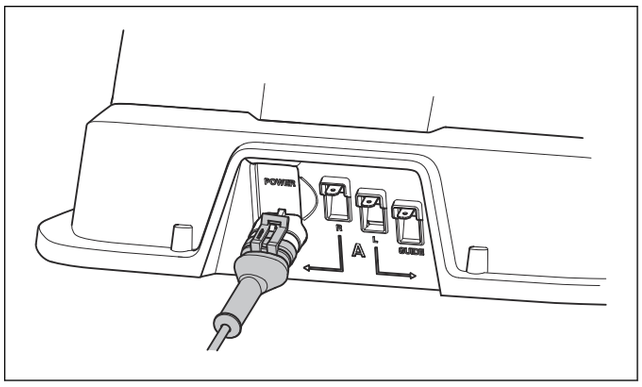
AVVERTENZA: Non modificare né manomettere per nessun motivo alcuna parte dell'alimentatore. Non accorciare o allungare il cavo a bassa tensione.

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.

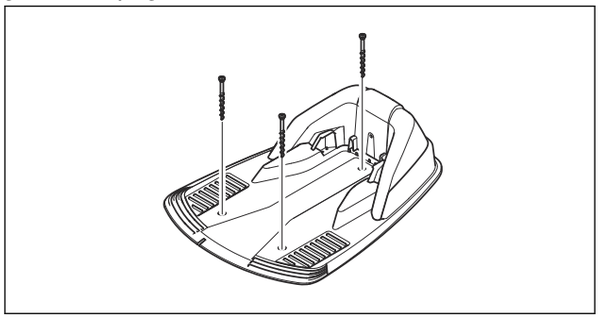
3.3.3 Installazione e collegamento della stazione di ricarica

1. Posizionare la stazione di ricarica in un punto adatto.
2. Collegare il cavo a bassa tensione alla stazione di ricarica.



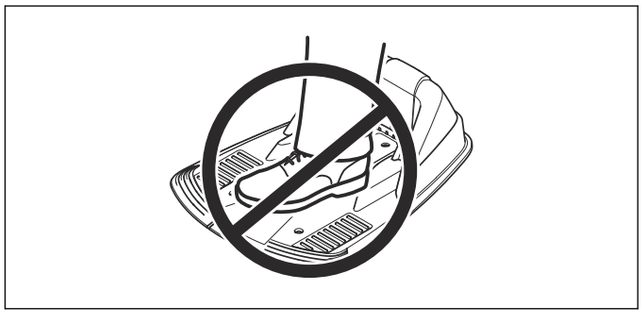
3. Collegare il cavo di alimentazione dell'alimentatore a una presa a parete da 100-240V. Se l'alimentatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, questa deve essere adatta all'uso all'aperto. Vedere *Collegamento dell'alimentatore alla pagina 11*.
4. Fissare la stazione di ricarica al suolo 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 *Installazione del cavo guida alla pagina 17*.



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

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



3.4 Caricamento della batteria

Quando la stazione di ricarica viene collegata, è possibile caricare il robot rasaerba. Portare l’interruttore principale in posizione *1*.

Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica durante la posa dei cavi perimetrali e dei cavi guida.

Se la batteria è scarica, occorrono da 80 a 100 minuti circa 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 con i 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.

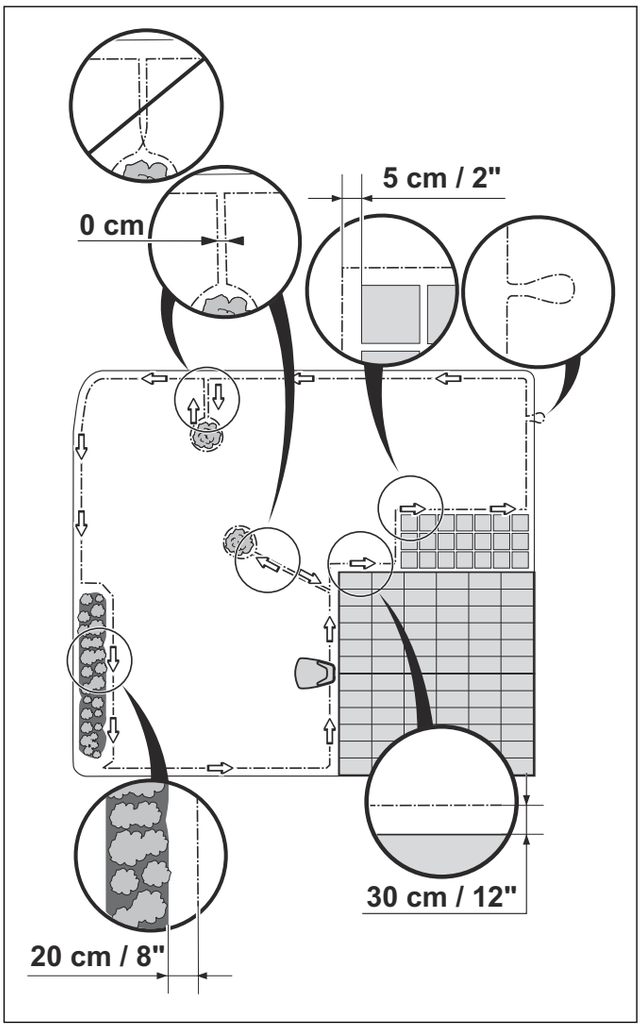
  Interrare il cavo perimetrale se si desidera sarchiare o arieggiare il prato. Se necessario, i due metodi possono essere combinati in modo che una parte del cavo perimetrale sia fissato con i picchetti e il resto interrato. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga. Accertarsi di posizionare il cavo perimetrale a una profondità minima di 1 cm / 0.4 poll. e massima di 20 cm / 8 poll. nel terreno.

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 tagliaerba e il cavo in qualsiasi punto dell'area di lavoro non deve superare mai i 15 m / 50 ft.
- Il cavo deve essere lungo al massimo 400 m / 440 yd.
- Devono essere disponibili circa 20 cm / 8 poll. di cavo extra al quale collegare in seguito il cavo guida. Vedere *Posa del cavo perimetrale alla pagina 16*.

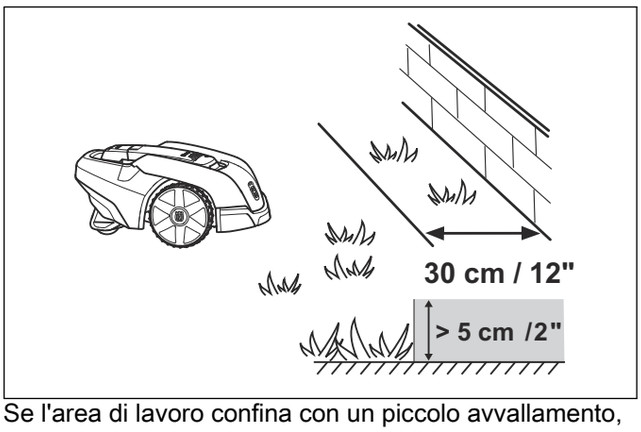
L'illustrazione seguente mostra come posizionare il cavo perimetrale attorno all'area di lavoro e agli ostacoli. Usare l'astina di misurazione in dotazione per determinare la distanza corretta. Vedere *Panoramica del prodotto alla pagina 4*.



3.5.2 Confini dell'area di lavoro

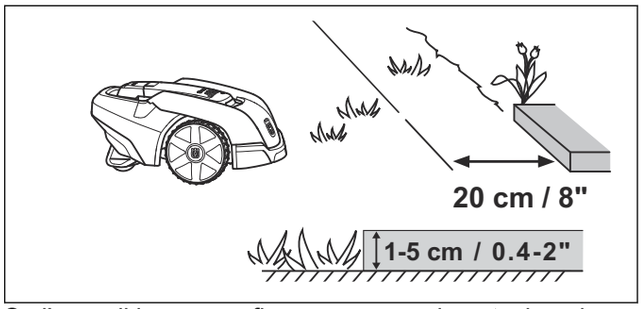
In base a ciò che si trova attorno all'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posizionato a diverse distanze dai vari ostacoli.

Se un ostacolo alto (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 30 cm / 12 poll. dall'ostacolo. Questo permetterà di evitare la collisione del robot tagliaerba con l'ostacolo e di ridurre l'usura della scocca. Non viene tagliata l'area di prato fino a circa 20 cm / 8 poll. da un ostacolo fisso.

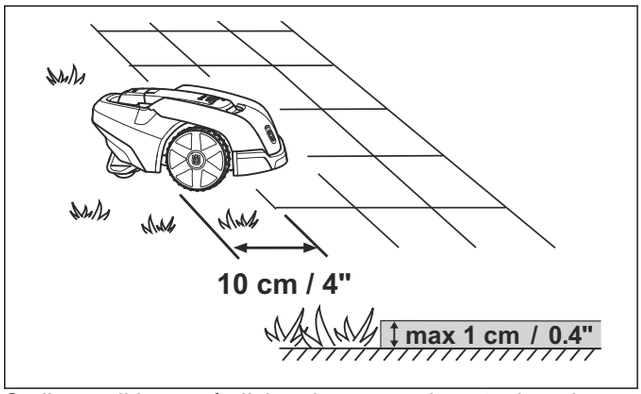


Se l'area di lavoro confina con un piccolo avvallamento, un'aiuola o un piccolo dislivello, o un marciapiedi basso (3-5 cm / 1.2-2 poll.), il cavo perimetrale deve essere posato a 20 cm / 8 poll. all'interno dell'area di lavoro.

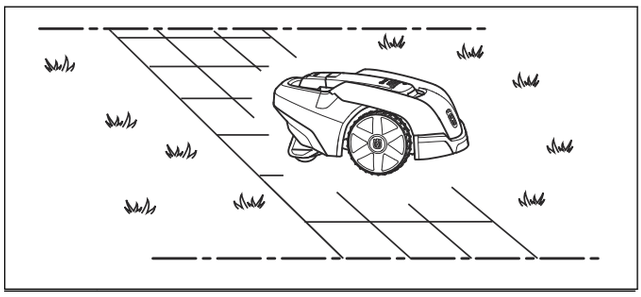
Questo impedisce alle ruote di passare sull'avvallamento o salire sul marciapiede ed evitare l'eccessiva usura del robot tagliaerba. Non viene tagliata l'erba su un'area di prato fino a circa 12 cm / 5 poll. dall'avvallamento/marciapiede.



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 robot tagliaerba di salire leggermente su di essa. Il cavo perimetrale deve essere posato a 5 cm / 2 poll. Dal bordo della pavimentazione. Tutta l'erba lungo i lati della pavimentazione sarà tagliata.



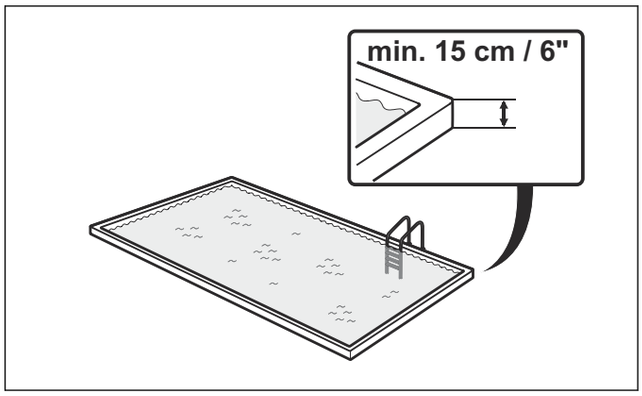
Se l'area di lavoro è divisa da una pavimentazione in selciato a livello con il prato, è possibile consentire al robot tagliaerba di salire sulla pavimentazione. Può essere un vantaggio posare il cavo perimetrale sotto la pavimentazione. Il cavo perimetrale può anche essere posato tra le fughe delle pietre del selciato. Verificare che le mattonelle siano livellate rispetto al prato per evitare un'usura eccessiva del robot tagliaerba.



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

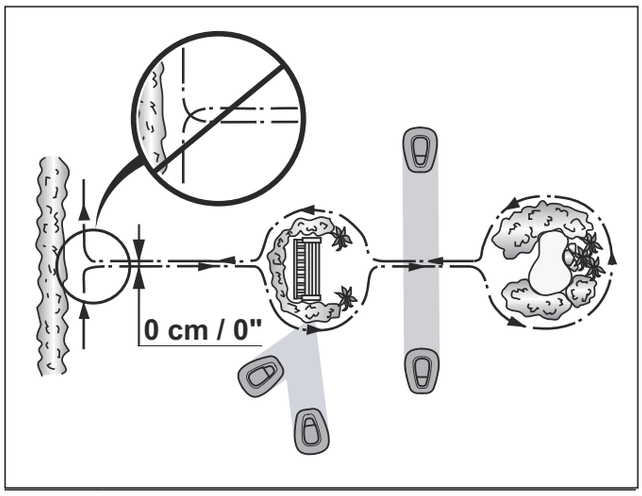
ATTENZIONE: Se l'area di lavoro è in prossimità di corpi idrici, pendenze, dirupi o strade pubbliche, il cavo perimetrale deve essere dotato di una bordatura o simili.

L'altezza deve essere almeno di 15 cm / 6 poll. Ciò serve ad evitare sempre che il robot tagliaerba 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 tagliaerba può passare sul cavo.

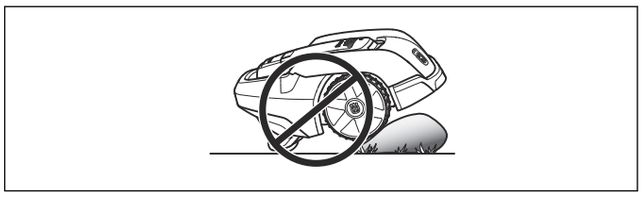


ATTENZIONE: I cavi perimetrali di andata e ritorno da un'isola non devono incrociarsi.

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 tagliaerba cambierà direzione.

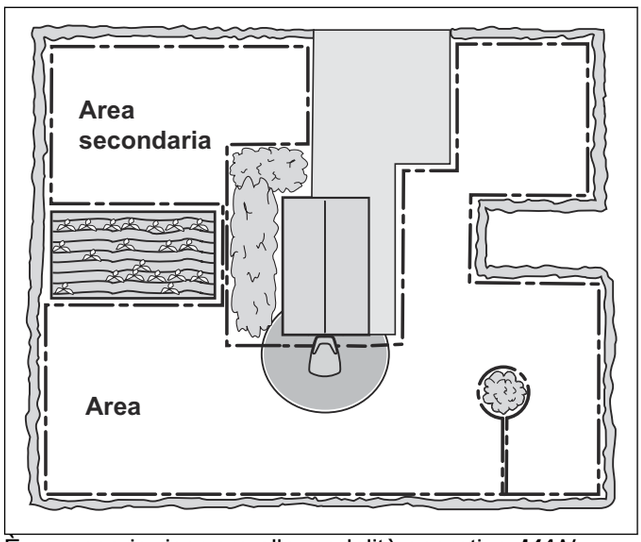
Tuttavia, per un funzionamento sicuro e silenzioso, è consigliabile delimitare tutti gli ostacoli fissi che si trovano nell'area di lavoro.

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 tagliaerba 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 tagliaerba ha difficoltà a spostarsi, è consigliabile creare un'area secondaria. Ne sono un esempio le pendenze del 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 tagliaerba deve essere trasferito manualmente dall'area principale alla secondaria quando si deve tagliare l'erba dell'area secondaria.



È necessario ricorrere alla modalità operativa *MAN* quando il robot tagliaerba non è in grado di spostarsi autonomamente dall'area secondaria alla stazione di ricarica. Vedere *Selezione della modalità operativa alla pagina 32*. In questa modalità, il robot tagliaerba 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 tagliaerba si arresta e sul display viene visualizzato il messaggio *Necessita carica manuale*. Posizionare il robot tagliaerba nella stazione di ricarica per caricare la batteria. Se l'area principale deve essere tagliata subito dopo la ricarica, premere il pulsante **START** e selezionare la modalità operativa *AUTO* prima di chiudere il portello.

3.5.3.2 Passaggi durante il taglio

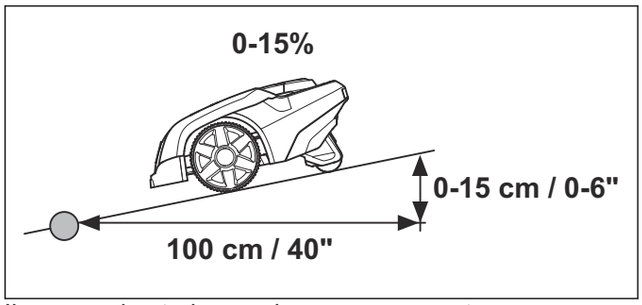
Evitare di creare passaggi lunghi e stretti e aree più strette di 1.5 - 2 m / 3.2 - 6.5 ft. Il robot tagliaerba può restare nel passaggio o nell'area per un tempo prolungato. In tal caso, l'erba si appiattisce. Il passaggio più stretto possibile per il robot tagliaerba è di 60 cm / 24 poll. (tra i cavi perimetrali).

Nota: Nei passaggi più stretti di 2 m / 6.5 ft (tra i cavi perimetrali) Husqvarna raccomanda di installare un cavo guida.

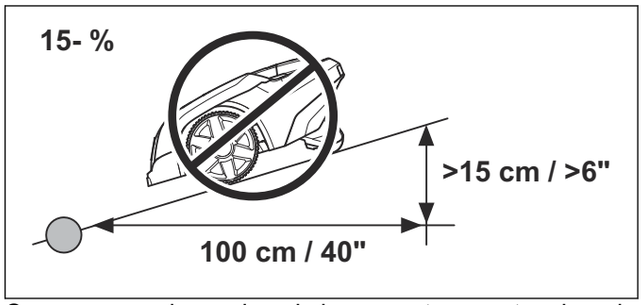
3.5.3.3 Pendenze

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. 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.

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

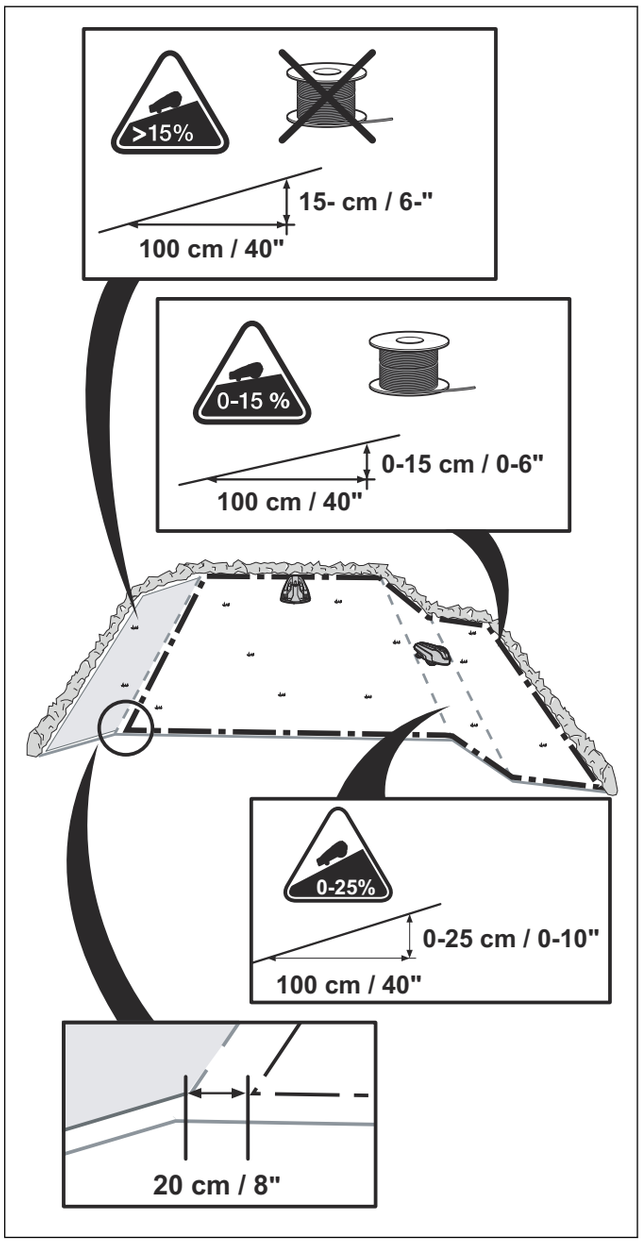


Il cavo perimetrale non deve essere posato su una pendenza superiore al 15%. È possibile che il robot rasaerba faccia fatica a cambiare direzione in questo punto. Il robot rasaerba si arresta e viene visualizzato il messaggio di errore *Fuori area lavoro*. Il rischio è maggiore in condizioni di umidità,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



Comunque, nel caso in cui sia presente un ostacolo, ad esempio una recinzione o una siepe fitta, che il robot rasaerba può urtare senza pericolo, il cavo perimetrale può essere posizionato lungo una pendenza superiore al 15%.

Quando una zona di confine dell'area di lavoro presenta una pendenza superiore al 15%, il cavo perimetrale va collocato su una superficie piana a circa 20 cm / 8 poll. dall'inizio della pendenza.



3.5.4 Posa del cavo perimetrale

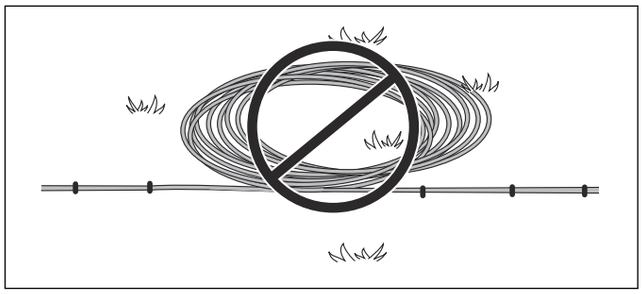
Se si intende picchettare al suolo il cavo perimetrale, procedere come segue:

- 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 tagliaerba 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.

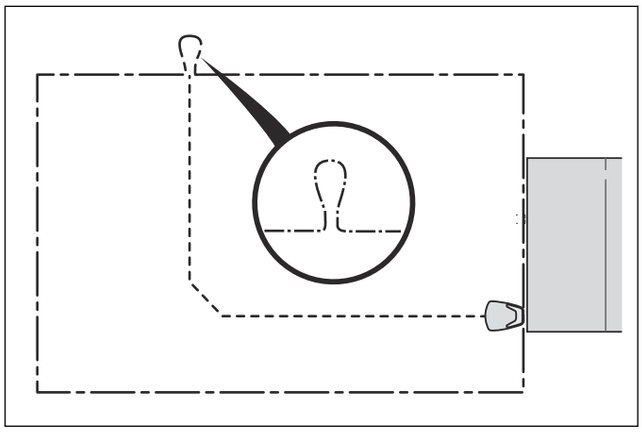
- Accertarsi di posizionare il cavo perimetrale a una profondità di minimo 1 cm / 0,4 poll. e di massimo 20 cm /8 poll. nel suolo. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga.

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



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 *Installazione del cavo guida alla pagina 17*.



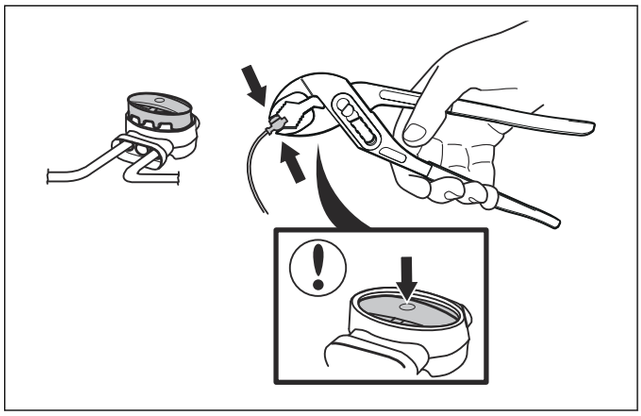
3.5.4.2 Giunzione del cavo perimetrale

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.

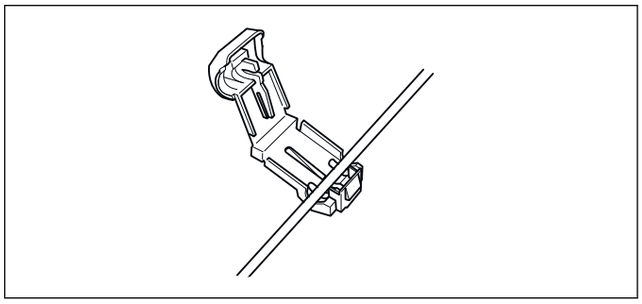


3.6 Collegamento del cavo perimetrale

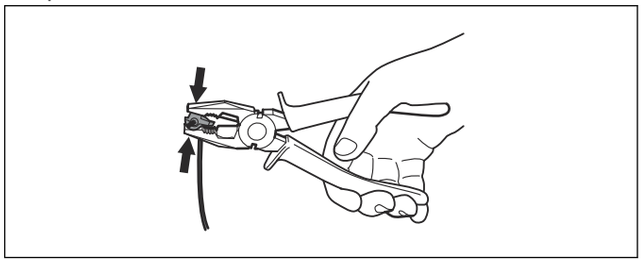
ATTENZIONE: Il cavo perimetrale non deve essere incrociato quando lo si collega alla stazione di ricarica. L'estremità destra del cavo deve essere collegata al connettore destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra al connettore sinistro.

Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica.

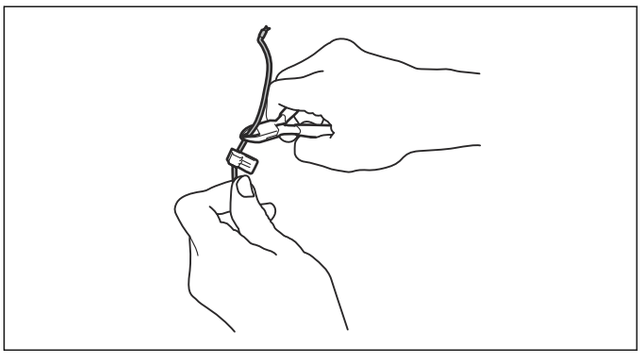
1. Aprire il connettore e inserire il cavo nel morsetto del connettore.



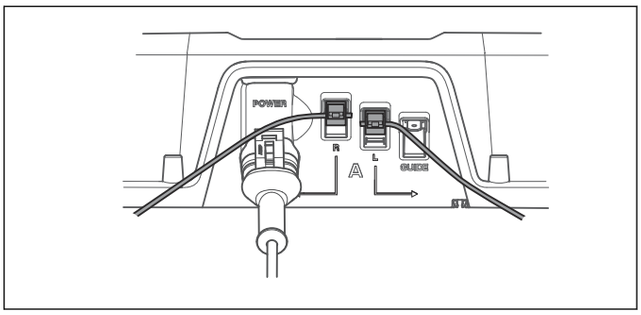
2. Premere i connettori insieme usando un paio di pinze. Premere finché non si sente uno scatto.



3. Tagliare l'eventuale cavo perimetrale in eccesso di 1 o 2 cm / 0,4 o 0,8 poll. su ogni connettore.



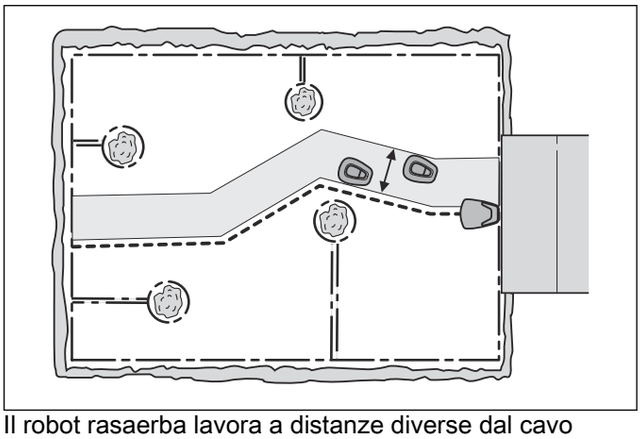
4. Premere il connettore sullo spinotto metallico, premere il connettore sullo spinotto di contatto, contrassegnato con L (sinistra) e R (destra), sulla stazione di ricarica. Controllare con cura che il connettore sia fissato correttamente.



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.

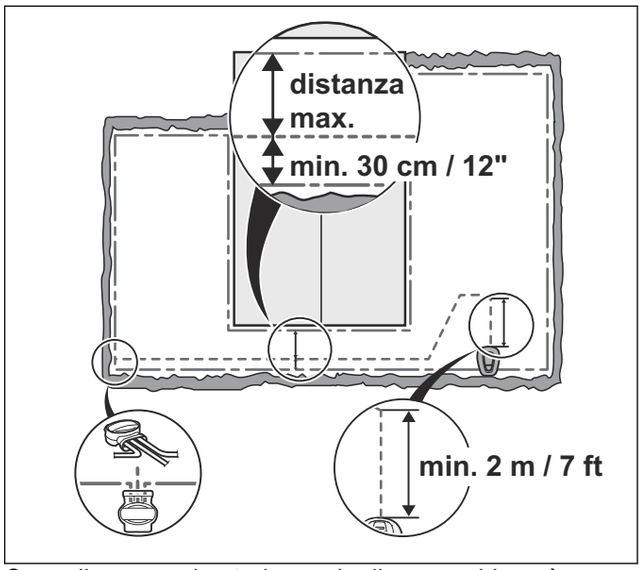
La stessa bobina di cavo viene usata sia per il cavo perimetrale sia per il cavo guida. Come il cavo perimetrale, anche il cavo guida può essere fissato a terra con picchetti o interrato.



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. Più ampio è il corridoio consentito dall'installazione, minore è il rischio di formare solchi.

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.

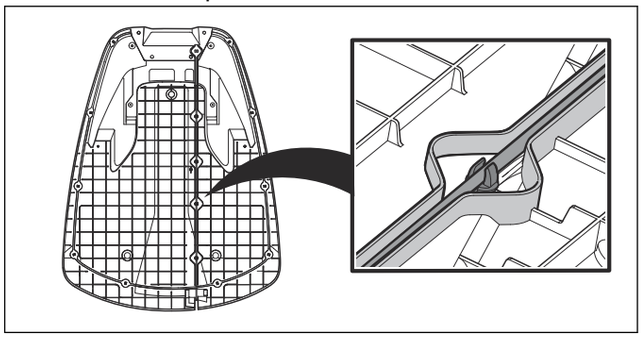


Come il cavo perimetrale, anche il cavo guida può essere fissato a terra con picchetti o interrato.

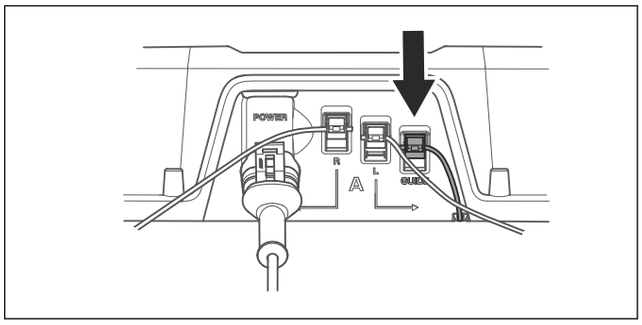
ATTENZIONE: Creare uno spazio il più libero possibile a sinistra del cavo guida (osservando frontalmente la stazione di ricarica). Inoltre, non è consentito posizionare il cavo guida a meno di 30 cm / 12 poll. dal cavo perimetrale.

3.7.1 Posa e collegamento del cavo guida

1. Condurre il cavo attraverso la feritoia nel lato inferiore della piastra del caricabatterie.



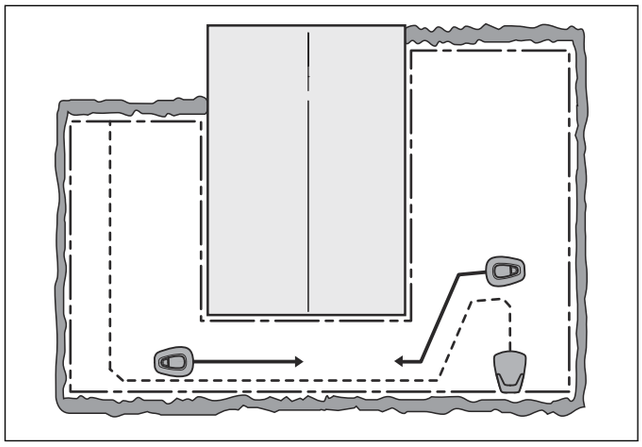
2. Montare il connettore sul cavo guida come è stato fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate in *Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 17*. Collegarlo al connettore di contatto sulla stazione di ricarica indicato con GUIDE.



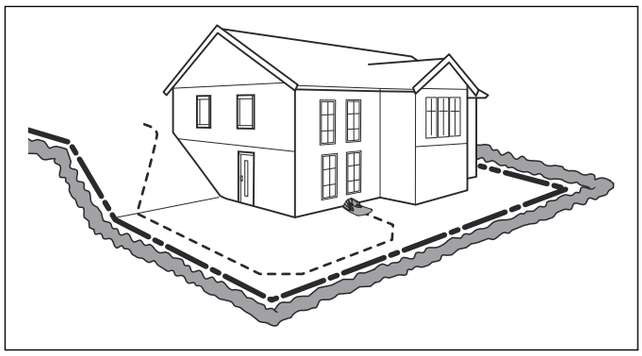
3. Posare il cavo guida ad almeno 2 m / 6,6 ft direttamente fuori dal bordo anteriore della piastra.

Se il cavo guida deve essere posato in un passaggio:

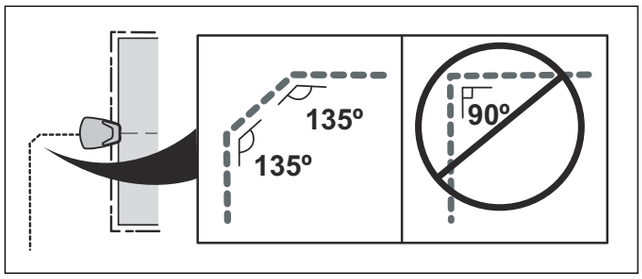
- Il robot tagliaerba segue il cavo guida sullo stesso lato del cavo da o verso la stazione di ricarica. Di conseguenza il cavo guida è a destra del robot tagliaerba quando quest'ultimo si sposta verso la stazione di ricarica, mentre si trova a sinistra del rasaerba quando quest'ultimo si allontana dalla stazione di ricarica.



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

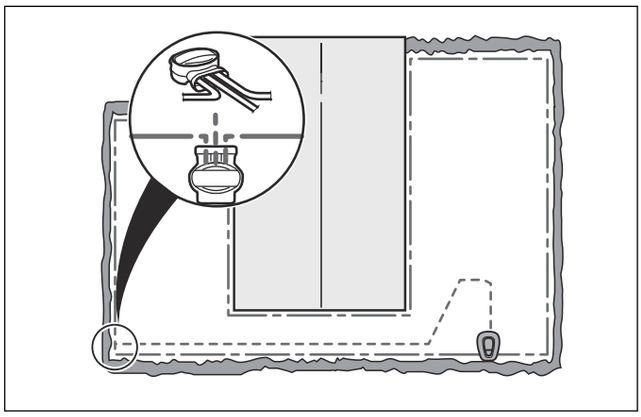


- Nella posa del cavo evitare angoli acuti. Questi renderebbero difficile al robot tagliaerba seguire il cavo guida.

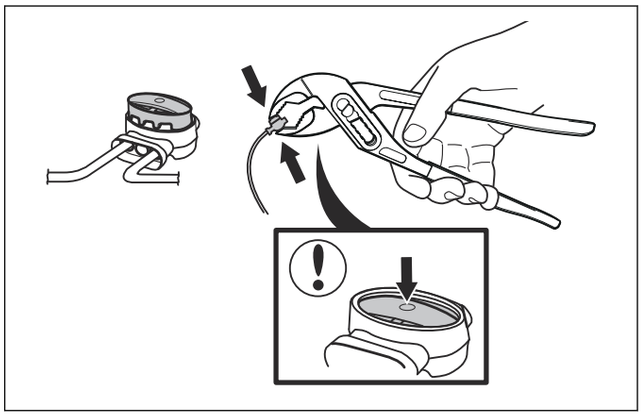


4. Condurre il cavo guida fino al punto del cavo perimetrale sul quale è stato precedentemente aggiunto un anello per facilitare il collegamento del cavo guida.
5. Tagliare l'anello sul cavo perimetrale usando per esempio un tagliafili.
6. Collegare il cavo guida al cavo perimetrale usando un giunto:

- Inserire il cavo perimetrale in ognuno dei fori del giunto. La scelta dei fori per collegare ciascun cavo perimetrale può essere casuale. Inserire il cavo guida nel foro centrale del giunto. Verificare che i cavi siano inseriti completamente nel giunto in modo che le estremità siano visibili attraverso l'area trasparente sull'altro lato del giunto.

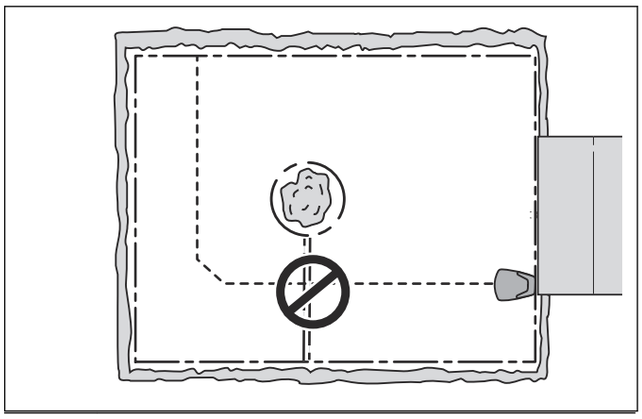


- Usare una pinza a pappagallo per premere completamente il pulsante sul giunto.



7. Fissare/interrare il cavo nel terreno.

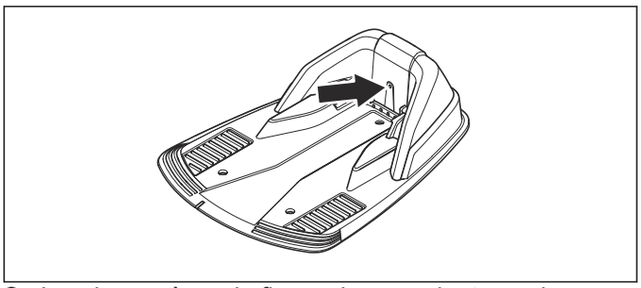
ATTENZIONE: Il cavo guida non può attraversare il cavo perimetrale, per esempio un cavo perimetrale posato a isola.



ATTENZIONE: Verificare che il cavo guida funzioni prima di usare il robot tagliaerba.

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 40*.

3.9 Primo avviamento e calibrazione

Quando l'interruttore principale viene portato in posizione *1* per la prima volta, è necessario eseguire la sequenza di avviamento dal menu del robot rasaerba e una calibrazione automatica del segnale guida.

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

   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 rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e premere **START**. Il rasaerba robotizzato inizierà ora a calibrare il cavo guida.

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

3.10 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica

Prima di usare il robot tagliaerba, verificare che quest'ultimo sia in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci senza problemi alla stazione di ricarica. Eseguire il test descritto di seguito.

1. Aprire il portello del pannello premendo il pulsante **STOP**.
2. Posizionare il robot tagliaerba accanto al punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale. Posizionare il robot tagliaerba a circa 2 m / 6,5 ft dal cavo guida, rivolto verso il cavo guida.

3. Selezionare la modalità *HOME* premendo il tasto con il simbolo casa e premere *OK* quando il cursore è su Home. Premere **AVVIO** e chiudere il portello.
4. Verificare che il robot tagliaerba segua il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci alla stazione di ricarica. Il test può dirsi superato con successo solo se il robot tagliaerba è in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e di agganciarsi al primo tentativo. Se il robot tagliaerba non è in grado di agganciarsi al primo tentativo, tenterà nuovamente in automatico. L'installazione non è stata eseguita correttamente se al robot tagliaerba occorrono due o più tentativi per agganciarsi alla stazione di ricarica. In tal caso, verificare che la stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida siano installati come indicato nelle istruzioni.
5. Il robot tagliaerba rimarrà nella stazione di ricarica finché non si seleziona la modalità operativa *AUTO* o *MAN*. Vedere *Selezione della modalità operativa alla pagina 32*.

   Il sistema di guida deve prima essere calibrato per ottenere risultati soddisfacenti dal test descritto sopra. Vedere *Primo avviamento e calibrazione alla pagina 19*.

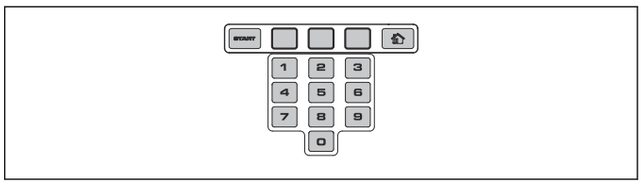
3.11 Pannello di comando

3.11.1 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.

3.11.2 Tastiera

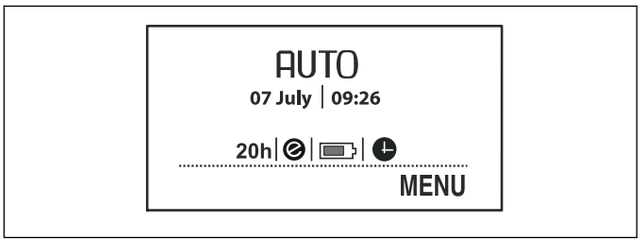
La tastiera è formata da quattro gruppi di pulsanti:



- Il pulsante **START** viene utilizzato per attivare il robot rasaerba. Normalmente, è l'ultimo pulsante da premere prima di chiudere il portello.
- I tre pulsanti **a scelta multipla** offrono diverse funzioni, a seconda della posizione nella struttura dei menu in cui ci si trova. La funzione del pulsante è indicata nella parte inferiore del display.
- I **tasti numerici** servono, ad esempio, per immettere il codice PIN o le impostazioni dell'ora.
- Il **pulsante di selezione** della modalità operativa è rappresentato da una casa. Alla pressione del pulsante, la modalità operativa selezionata è visualizzata sul display.

3.11.3 Display

Quando è stato premuto il pulsante **STOP** e viene aperto il portello, viene visualizzata la finestra operativa contenente l'orologio, la modalità operativa selezionata, il numero di ore di taglio, lo stato della batteria e le impostazioni del timer.



- L'orologio mostra l'ora corrente.
- La data mostra il giorno corrente.
- Il numero di ore di funzionamento indica il numero di ore di esercizio del rasaerba robotizzato a partire dal giorno di produzione. È considerato tempo di funzionamento, la durata di effettiva operatività del rasaerba robotizzato o di ricerca della stazione di ricarica.
- *AUTO*, *MAN* o *HOME* indicano la modalità di funzionamento selezionata. Vedere *Selezione della modalità operativa alla pagina 32*.
- Lo stato della batteria mostra la carica residua della batteria.
- Viene visualizzato il simbolo ECO se il rasaerba robotizzato è impostato in *Modalità ECO*.
- L'orologio indica l'avvenuta configurazione delle impostazioni del timer. Il simbolo dell'orologio è nero quando il rasaerba robotizzato non può tagliare l'erba a causa delle impostazioni del timer.
- La dicitura *MENU* indica che il menu principale può essere raggiunto premendo il pulsante a scelta multipla al di sotto del testo.

3.11.4 Sottomenu

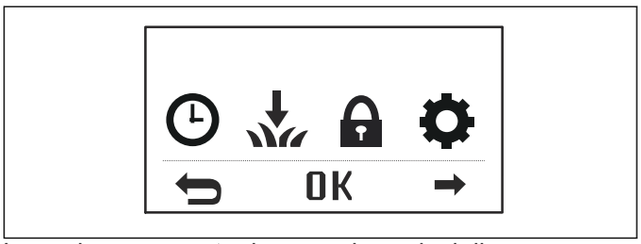
Sotto ogni opzione sono presenti diversi sottomenu, tramite i quali è possibile accedere a tutte le funzioni per regolare le impostazioni del robot rasaerba.

Alcuni sottomenu contengono opzioni contrassegnate da un segno di spunta a sinistra. Ciò significa che queste opzioni sono selezionate. Selezionare o deselezionare la casella premendo *OK*.

3.12 Struttura dei menu

Il menu principale del modello Automower 105 offre 4 opzioni:

- Timer
- Installazione
- Sicurezza
- Impostazioni



La sezione seguente riassume le opzioni di menu presenti nel menu principale e offre informazioni più

dettagliate sull'uso di ogni funzione e sulle opzioni di impostazione disponibili.

3.12.1 Menu principale

Timer

La funzione timer 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.

Installazione

Questa funzione del menu viene utilizzata per personalizzare l'installazione. Per molte aree di lavoro non c'è alcuna necessità di modificare le impostazioni di fabbrica, ma a seconda della complessità del prato, i risultati della falciatura possono essere migliorati effettuando le impostazioni manualmente.

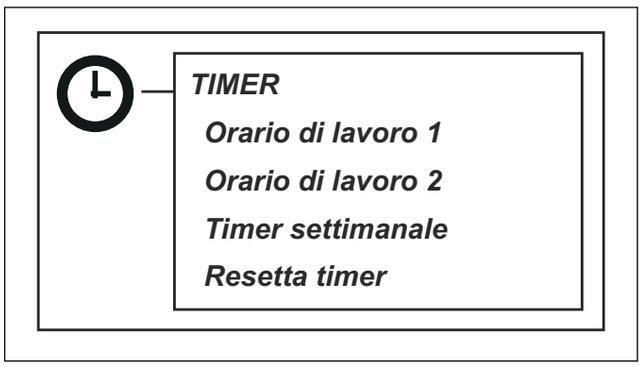
Sicurezza

In questo menu è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra robot rasaerba e stazione di ricarica. È possibile scegliere tra 3 livelli di sicurezza: *Bassa, Media, Alta*.

Impostazioni

Questa selezione consente di modificare le impostazioni generali del robot rasaerba come la data e l'ora. È anche possibile attivare/disattivare la *modalità ECO*.

3.13 Timer



Il prato non dovrebbe essere tagliato troppo spesso per ottenere il miglior risultato di falciatura. 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 timer è inoltre la soluzione ideale per controllare in quali orari il robot rasaerba non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino.

Le impostazioni di fabbrica del *Timer* sono Lun - Dom. Solitamente, questa impostazione è adatta per un'area di lavoro corrispondente alla capacità massima. Se l'area di lavoro è inferiore alla capacità massima, deve essere utilizzato il timer allo scopo di ridurre l'usura del robot rasaerba e il logorio del prato. Quando si imposta il timer manualmente, calcolare che il robot rasaerba taglia circa la quantità di metri quadri all'ora e al giorno elencata nella tabella Capacità di lavoro. Vedere *Per impostare il timer alla pagina 33*.

Le tabelle seguenti forniscono suggerimenti per le diverse impostazioni del timer a seconda della grandezza del giardino. Gli orari devono essere considerati come indicativi. Può essere necessario adattarli 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 un numero appropriato di giorni a settimana (per alcune aree di lavoro potrebbero essere necessari 7 giorni).
- 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.

3.13.1 Suggerimenti per il timer

Automower 105			
Area di lavoro	**Timer settimanale**	**Orario di lavoro al giorno**	**Intervallo di tempo suggerito**
100 m^2 / 120 yd^2	5	3.5 ore	07:00 - 10:30
	7	2.5 ore	07:00 - 09:30
200 m^2 / 240 yd^2	5	7 ore	07:00 - 14:00
	7	5 ore	07:00 - 12:00
300 m^2 / 360 yd^2	5	10 ore	07:00 - 17:00
	7	7 ore	07:00 - 14:00
400 m^2 / 480 yd^2	5	13 ore	07:00 - 20:00
	7	9.5 ore	07:00 - 16:30
500 m^2 / 600 yd^2	6	13.5 ore	07:00 - 20:30
	7	12 ore	07:00 - 19:00
600 m^2 / 720 yd^2	7	14 ore	07:00 - 21:00

3.13.2 Per impostare il timer

- ***Orario di lavoro 1:*** per impostare gli orari di avviamento e arresto per *Orario di lavoro 1*, immettere ciascun orario richiesto in ore e minuti e premere *OK* per confermare l'ora immessa.
- ***Orario di lavoro 2:*** per impostare gli orari di avviamento e arresto per *Orario di lavoro 2*, immettere ciascun orario richiesto in ore e minuti e premere *OK* per confermare l'ora immessa.
- ***Timer settimanale:*** per selezionare i giorni in cui il rasaerba robotizzato deve funzionare, spuntare i giorni di funzionamento del rasaerba robotizzato
- ***Resettare timer:*** per riportare i valori alle impostazioni predefinite, selezionare *Resettare timer* e premere *OK*.

Per disattivare *Orario di lavoro 1* o *Orario di lavoro 2*, inserire l'ora 00:00 - 00:00 per riportare il timer su --:-- - --:--.

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

3.14 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.

Le impostazioni operative seguenti sono disponibili tramite questa selezione nel menu principale.

- ***Largh. corridoio guida:*** per selezionare la distanza dal cavo guida che il rasaerba può raggiungere quando lo segue in entrata e uscita dalla stazione di ricarica.
- ***Partenza remota 1:*** per controllare il robot rasaerba in modo che possa raggiungere più facilmente le parti più lontane del giardino.
- ***Partenza remota 2:*** per controllare il robot rasaerba in modo che possa raggiungere più facilmente le parti più lontane del giardino.
- ***Test impostazioni:*** per verificare le impostazioni elencate sopra.
- ***Oltrepassa il cavo:*** per impostare la distanza sul cavo perimetrale che il robot rasaerba deve percorrere prima di tornare indietro.

Per esempi delle impostazioni del giardino, vedere *Esempi della disposizione del giardino alla pagina 28*.

3.14.1 Largh. corridoio guida

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

Il robot rasaerba ha un'impostazione predefinita per i corridoi di larghezza *media*. Per ridurre ulteriormente il rischio di tracciare solchi, si consiglia di selezionare un corridoio il più largo possibile. L'impostazione *Stretta* per il corridoio normalmente non è consigliata ma, in un giardino con uno o più passaggi stretti, il corridoio stretto può essere l'unica scelta. L'impostazione *Stretta* per il corridoio aumenta il rischio di tracciare solchi lungo la guida.

3.14.2 Partenza remota 1

Una funzione importante del cavo guida è la possibilità di guidare, se necessario, il rasaerba robotizzato verso aree remote del giardino. Questa funzione è molto utile in giardini in cui, per esempio, le parti anteriore e posteriore siano unite da un passaggio stretto.

Partenza remota 1 — *Proporzione*
Distanza

3.14.2.1 Proporzione

Con questa funzione attivata, (con qualsiasi opzione selezionata, tranne *Mai*) il robot rasaerba a volte seguirà il cavo guida dalla stazione di ricarica all'area remota e inizierà a tagliare in questo punto.

La frequenza con la quale il robot rasaerba deve seguire il cavo guida dalla stazione di ricarica viene selezionata come proporzione del numero totale di volte che lascia la stazione di ricarica. In tutte le altre occasioni, il robot rasaerba lascia la stazione di ricarica nel modo standard e inizia a tagliare.

Proporzione — *Mai*
Raramente
Medio
Spesso
Sempre

- È possibile selezionare le cinque opzioni seguenti.
  - *Mai* (0%)
  - *Di rado* (circa 20%)
  - *Media* (circa 50%)
  - *Spesso* (circa 80%)
  - *Sempre* (100%)

  Selezionare la percentuale che corrisponde alle dimensioni dell'area remota rispetto all'area totale di lavoro. Ad esempio, se l'area remota è più piccola della metà dell'area totale di lavoro, scegliere *Di rado*. Ad esempio, se l'area remota è pari alla metà dell'area totale di lavoro, scegliere *Media*. Fare il confronto con gli esempi in *Esempi della disposizione del giardino alla pagina 28*. L'impostazione predefinita è *Di rado*.

3.14.2.2 Distanziatore

Immettere la distanza in metri lungo il cavo guida dalla stazione di ricarica fino all'area remota in cui il robot rasaerba inizia a tagliare. Consiglio! Utilizzare la funzione *Test USCITA* per determinare la distanza dall'area remota. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del robot rasaerba.

3.14.3 Partenza remota 2

Se l'area di lavoro contiene due aree remote, il cavo guida dovrebbe essere installato in modo da raggiungerle entrambe. *Partenza remota 1* e *Partenza remota 2* possono poi essere combinate per orientare il robot rasaerba verso ogni area.

Le impostazioni di *Proporzione* e *Distanza* seguono la stessa procedura di *Partenza remota 1*. L'impostazione predefinita è *Mai*.

Tenere presente che la cifra totale della *Proporzione* non può superare il 100%. Se, ad esempio, per *Partenza remota 1* è selezionato *Spesso*, è possibile selezionare solo *Mai* o *Di rado* per *Partenza remota 2*.

3.14.4 Test impostazioni

Nel menu *Test impostazioni* è possibile verificare le impostazioni per *Partenza remota 1* e *Partenza remota 2* e il fatto che la larghezza del corridoio guida selezionata sia adatta all'area di lavoro in questione.

Impostazioni test — *Test INGRESSO*
Test USCITA

Test USCITA — *Partenza remota 1*
Partenza remota 2

3.14.4.1 Test USCITA

La funzione *Test USCITA* permette di verificare che la larghezza del corridoio guida selezionata si adatti all'installazione in questione e di calcolare la distanza dalla stazione di ricarica a un'area remota.

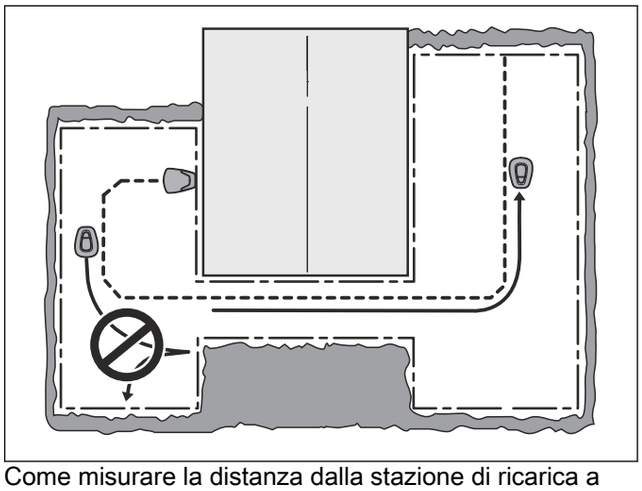
Per verificare le impostazioni in *Partenza remota 1*:

Parcheggiare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e selezionare la funzione *Test USCITA* - *Partenza remota 1*. Il robot rasaerba si allontana quindi dalla stazione di ricarica seguendo direttamente il cavo guida e inizia a tagliare una volta raggiunta la distanza designata.

Se è presente un passaggio che il robot rasaerba non riesce ad attraversare, le impostazioni in Largh. corridoio guida devono essere cambiate da *Ampia* a *Media*. Se necessario, l'impostazione può essere portata a *Stretta*. L'impostazione Stretta per la larghezza del corridoio guida deve essere usata solo se nessuna altra impostazione funziona per il giardino in questione. Quando la funzione *Test USCITA* è attivata, il robot rasaerba marcia alla massima distanza dal cavo

ammessa dalla larghezza del corridoio guida selezionata.

La figura mostra come il robot rasaerba attraversa un passaggio quando *Largh. corridoio guida* è impostata su *Media* e non su *Ampia*.



Come misurare la distanza dalla stazione di ricarica a un'area remota:

Immettere una distanza che sia oltre ogni dubbio superiore al valore effettivo. La distanza massima che può essere immessa è di 100 metri. Parcheggiare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e selezionare *Test USCITA*. Il robot rasaerba lascia immediatamente la stazione di ricarica. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del rasaerba durante il funzionamento del robot rasaerba. Arrestare il robot rasaerba nella posizione richiesta e annotare la distanza. Inserire il numero di metri visualizzato nel campo *Distanza* per l'area di lavoro interessata.

Se è stata attivata *Partenza remota 2* , ovvero se per *Proporzione* è stata selezionata un'opzione diversa da Mai, è necessario controllare anche tali impostazioni. Il test di *Partenza remota 2* segue la stessa procedura di quello per *Partenza remota 1*.

3.14.4.2 Test ENTRATA

Il *Test ENTRATA* permette all'utente di verificare se il robot rasaerba si aggancia correttamente alla stazione di ricarica.

Nota: Il *Test ENTRATA* può essere eseguito solo dopo *Test USCITA*.

Selezionando questa funzione, il robot rasaerba marcia direttamente lungo il cavo guida verso la stazione di ricarica e la aggancia. Il test può dirsi superato con successo solo se il robot rasaerba è in grado di agganciarsi alla stazione di ricarica al primo tentativo. Se il robot rasaerba non è in grado di agganciarsi al primo tentativo, tenterà nuovamente in automatico. L'installazione non è stata eseguita correttamente se al robot rasaerba occorrono due o più tentativi per agganciarsi alla stazione di ricarica.

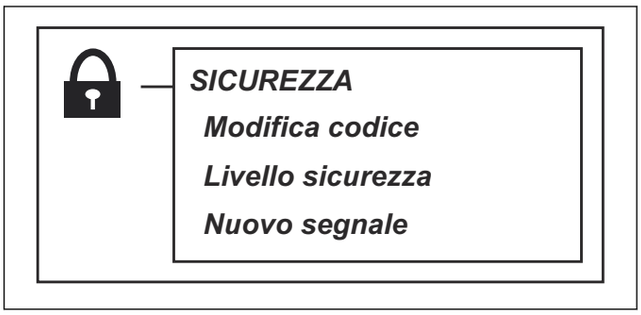
3.14.5 Oltrepassa il cavo

La parte anteriore del robot tagliaerba oltrepassa sempre il cavo perimetrale di una distanza specifica prima che il rasaerba si volti. La distanza predefinita è 25 cm / 10 poll., ma questo valore può essere modificato se necessario. Il valore minimo è 20 cm / 8 poll. e il massimo 30 cm / 12 poll. Attenzione, la distanza indicata è solo un valore approssimativo e deve essere considerato come riferimento. In realtà, la distanza reale del robot tagliaerba varia in funzione del cavo perimetrale.

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

3.15 Sicurezza

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



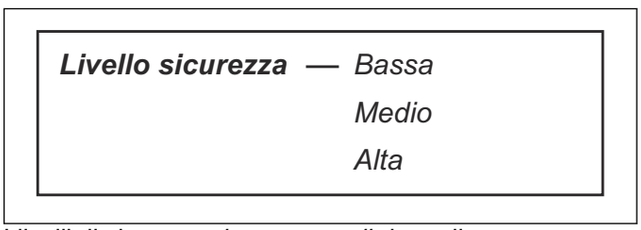
3.15.1 Cambio codice PIN

Immettere il nuovo codice PIN e premere *OK*. Immettere di nuovo lo stesso codice e confermare 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 *MEMO*. Consultare *Introduzione alla pagina 3*

3.15.2 Livello sicurezza

È possibile scegliere tra 3 livelli di sicurezza.



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

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

Funzione	Basso	Medio	Alto
Tempo di blocco	X	X	X
Richiesta PIN		X	X
Allarme			X

3.15.2.1 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 *Inserire codice PIN* quando viene aperto il portello. Immettere di nuovo il codice e premere *OK*.

3.15.2.2 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.

3.15.2.3 Allarme

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

3.15.3 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.

3.16 Impostazioni

3.16.1 Modalità ECO

Questa funzione disattiva automaticamente il segnale nel cavo perimetrale, nei cavi guida e nella stazione di ricarica quando il robot rasaerba non sta tagliando, ovvero quando è in carica o non può tagliare a causa delle impostazioni del timer.

La *modalità ECO* può essere utilizzata in presenza di altri apparecchi wireless non compatibili con il robot rasaerba, come 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.

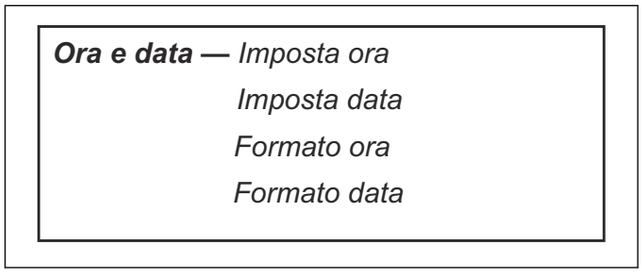
In *modalità ECO*, è molto importante premere sempre il pulsante **STOP** prima di rimuovere il robot rasaerba dalla stazione di ricarica. Diversamente, non è possibile avviare il robot rasaerba. Se il rasaerba è stato rimosso per errore senza prima premere il pulsante **STOP**, deve essere riposto nella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

Selezionare *Eseguire 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 verrà avviato all'interno dell'area di lavoro.

3.16.2 Ora & data

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



- ***Imposta ora:*** Immettere l'ora corretta e premere *OK* per uscire.
- ***Imposta data:*** Immettere la data corretta e premere *OK* per uscire.
- ***Formato ora:*** Collocare il cursore sul formato ora richiesto: 12h 24h. Premere *OK* per uscire.
- ***Formato data:*** Collocare il cursore sul formato data richiesto:

  AAAA-MM-GG (anno-mese-giorno)

  MM-GG-AAAA (mese-giorno-anno)

  GG-MM-AAAA (giorno-mese-anno)

  Per uscire premere *OK*.

3.16.3 Lingua

Impostare la lingua con questa funzione.

Per selezionare la lingua: Spostare il cursore sulla lingua desiderata e premere *OK*.

3.16.4 Paese

Con questa funzione è possibile selezionare il paese in cui viene utilizzato il rasaerba robotizzato.

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

3.16.5 Reset imp. Fabbrica

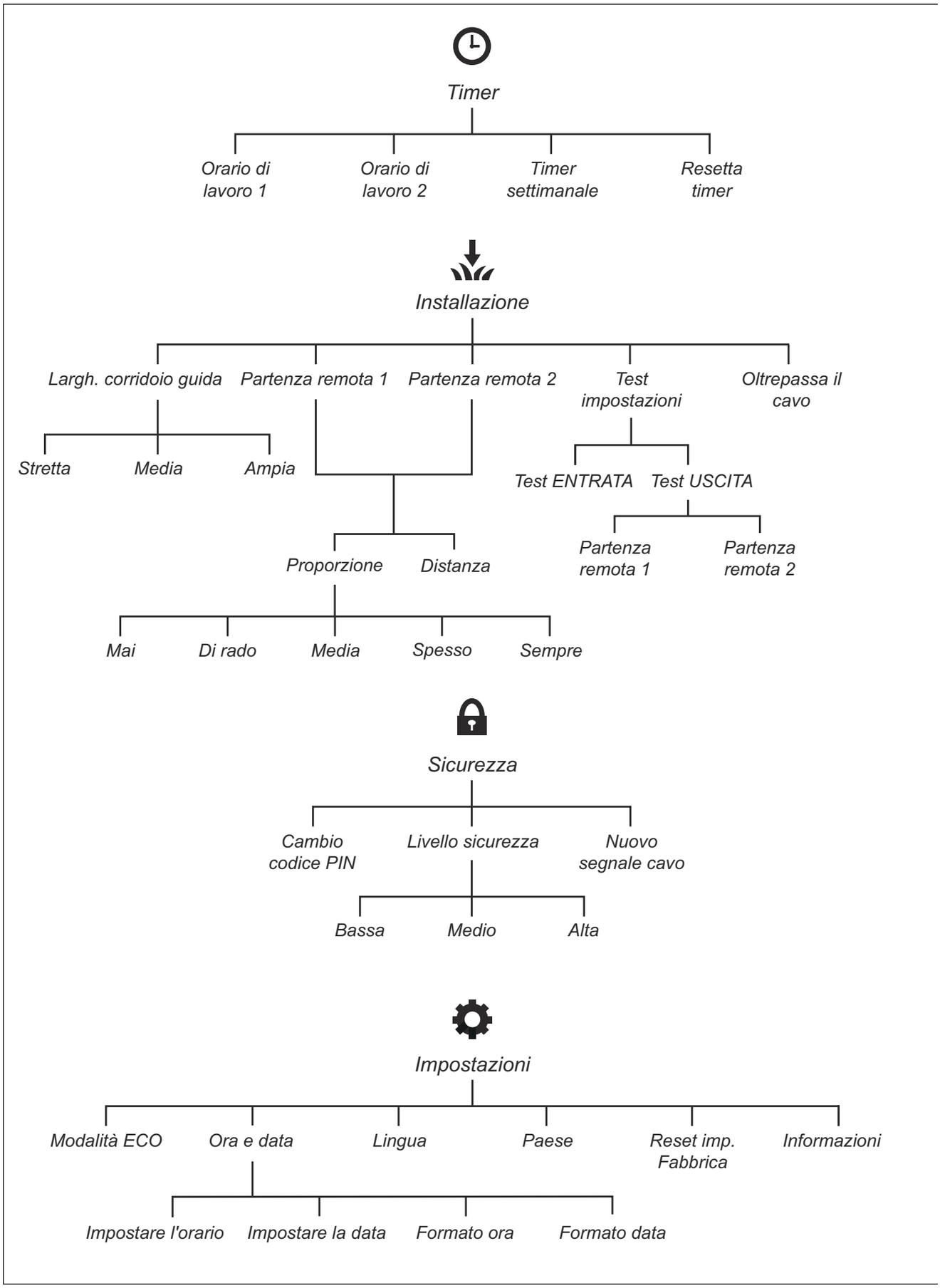
Questa funzione permette di ripristinare il robot rasaerba alle impostazioni predefinite di fabbrica.

1. Selezionare *Reset imp. Fabbrica* nel menu e premere *OK*. Immettere il codice PIN corretto e premere *OK*.

3.16.6 Informazioni

Il menu Info visualizza le informazioni relative al numero di serie del robot rasaerba e le diverse versioni del software.

3.17 Panoramica della struttura dei menu



3.18 Esempi della disposizione del giardino

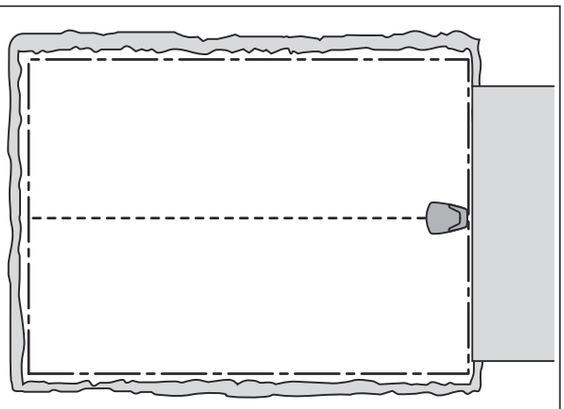
Disposizioni differenti richiedono impostazioni diverse. Adattando le impostazioni del robot rasaerba in base alla forma del prato, sarà più semplice per il robot rasaerba raggiungere frequentemente tutte le zone e ottenere così un risultato di taglio perfetto. Le pagine seguenti descrivono una serie di esempi della disposizione con proposte di installazione e impostazioni.

Le impostazioni timer raccomandate negli esempi seguenti si applicano al modello , salvo diversamente specificato. Ulteriore assistenza per l'installazione è disponibile sul sito www.husqvarna.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.

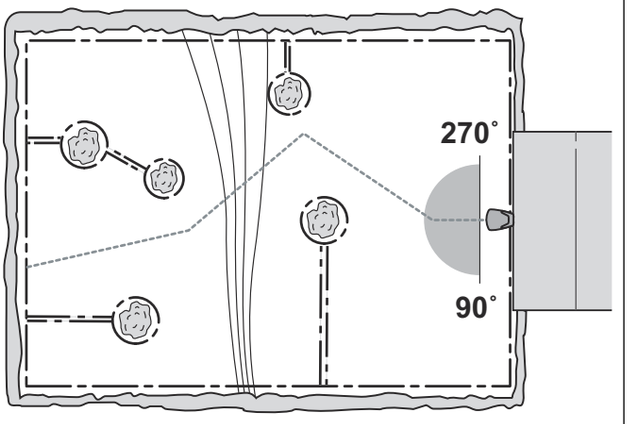
3.18.1 Area aperta e piana

Area	**150 m^2 / 180 yd^2**
Timer	07:00 - 17:00 Lunedì, martedì, mercoledì, venerdì
Partenza remota - Proporzione	*Mai*
Osservazioni	L'utilizzo del timer è consigliato per evitare che l'erba sembri calpestata, poiché l'area è inferiore alla capacità massima del robot tagliaerba.



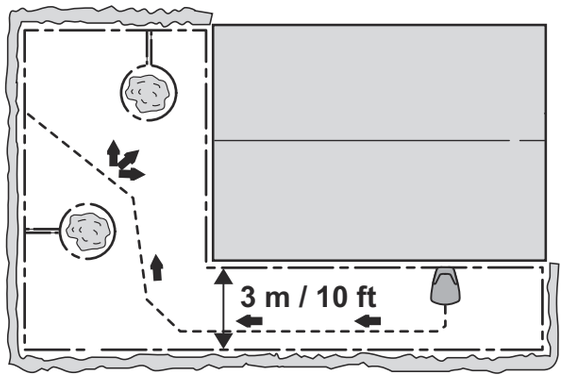
3.18.2 Una serie di isole e una pendenza del 25%

Area	**400 m^2 / 480 yd^2**
Timer	07:00 - 23:00 (impostazione di fabbrica) Dal lunedì alla domenica
Partenza remota - Proporzione	*Di rado* (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 *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 18*



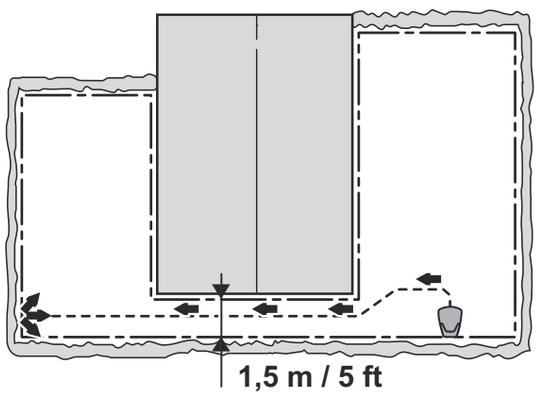
3.18.3 Giardino a forma di L con un paio di isole e la stazione di ricarica installata nell'area stretta

Area	**200 m^2 / 240 yd^2**
Timer	07:00 - 22:00 Lunedì, martedì, mercoledì, venerdì
Partenza remota - Proporzione	*Spesso*
Osservazioni	Quando la maggior parte dell'area di lavoro può essere raggiunta facilmente dal robot tagliaerba seguendo il cavo guida dalla stazione di ricarica, selezionare Proporzione: *Spesso*. Assicurarsi che il cavo guida sia posato in base alle indicazioni contenute in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 18*

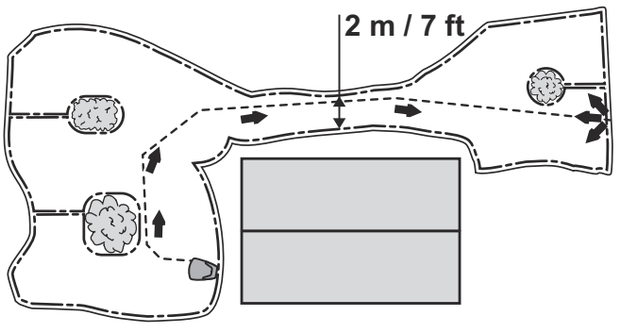


3.18.4 Giardino a forma di U collegato con un passaggio stretto

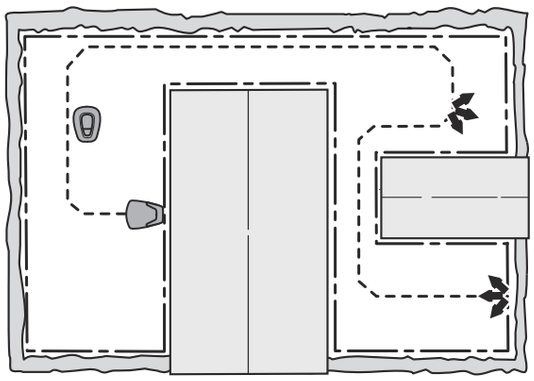
Area	**250 m^2 / 300 yd^2**
Timer	07:00 - 22:00 Lunedì, venerdì
Partenza remota - Proporzione	*Media*
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il robot tagliaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato sinistro dell'area di lavoro. Proporzione: *Media* è utile quando l'area di sinistra è circa la metà dell'area totale. Assicurarsi che il cavo guida sia posato in base alle indicazioni contenute in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 18*



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

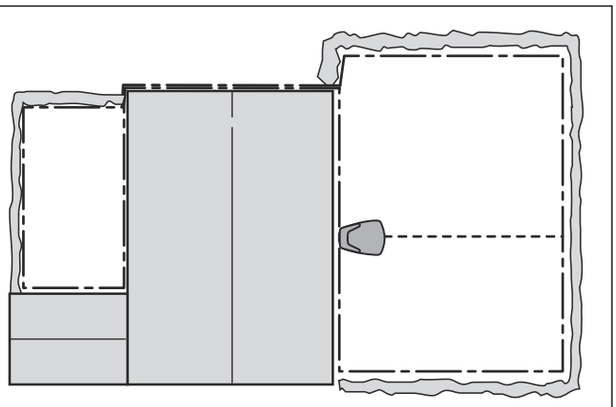
Area	**150 m^2 / 180 yd^2**	
Timer	07:00 - 17:00 Lunedì, martedì, mercoledì, venerdì	
Partenza remota - Proporzione	*Di rado* (impostazione di fabbrica)	
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il robot tagliaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato destro dell'area di lavoro. Selezionare Proporzione: *Di rado* quando l'area di destra è una piccola frazione dell'area totale. Assicurarsi che il cavo guida sia posato in base alle indicazioni contenute in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 18*	

3.18.6 Tre aree collegate con due passaggi stretti

Area	**400 m^2 / 480 yd^2**	
Timer	07:00 - 23:00 Martedì, giovedì, venerdì	
Partenza remota 1 - Proporzione	*Di rado* (impostazione di fabbrica)	
Partenza remota 2 - Proporzione	*Di rado* (impostazione di fabbrica)	
Osservazioni	Poiché l'area di lavoro comprende tre aree collegate da due passaggi stretti, è necessario utilizzare *Partenza remota 1* e *Partenza remota 2* per ottenere un risultato di taglio uniforme sull'intera area di lavoro. Disponibile in Automower 105. Assicurarsi che il cavo guida sia posato in base alle indicazioni contenute in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 18*	

3.18.7 Un'area secondaria

Area	**200 + 50m^2 / 240 + 60yd^2**
Timer	07:00 - 18:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì
Partenza remota - Proporzione	*Di rado* (impostazione di fabbrica)
Osservazioni	L'area secondaria viene tagliata usando la modalità *MAN* il mercoledì e il sabato.



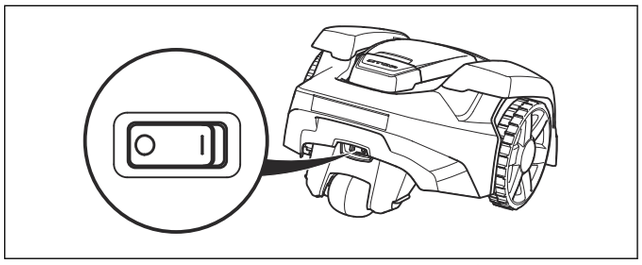
4 Utilizzo

4.1 Interruttore principale

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.

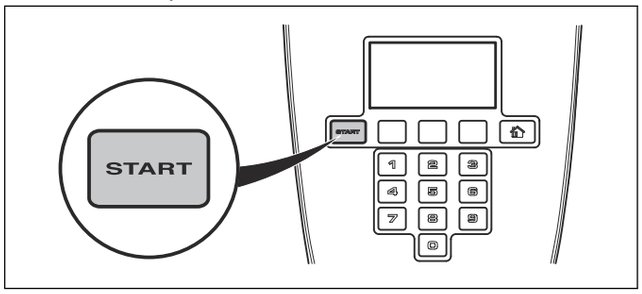


- Per avviare il robot rasaerba, portare l'**interruttore principale** in posizione *1*.
- Portare l'**interruttore principale** in posizione *0* quando il robot rasaerba non è in uso o se vengono eseguiti interventi di ispezione o di manutenzione.

  Quando l'interruttore principale è in posizione *0*, i motori del robot rasaerba non si avviano.

4.2 Start

1. Premere il pulsante **STOP** per aprire il portello.
2. Posizionare l'interruttore principale su *1*.
3. Inserire il codice PIN.
4. Premere il pulsante **START**.



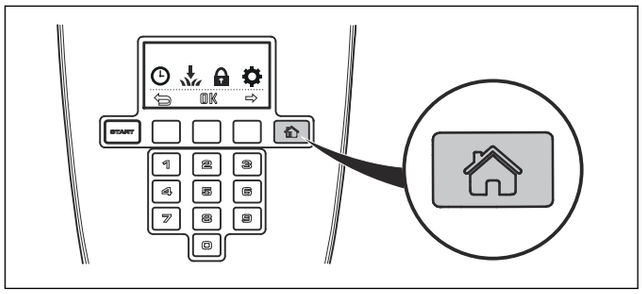
5. Chiudere il portello entro 10 secondi.

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

Nota: Prima dell'avvio del disco a lame, vengono emessi 5 segnali acustici per 2 secondi.

4.3 Selezione della modalità operativa

Il pulsante di selezione della modalità operativa è rappresentato da una casa. Alla pressione del pulsante, la modalità operativa selezionata è visualizzata sul display. Premendo più volte consecutivamente il pulsante, è possibile scegliere tra tre diverse modalità operative.



1. ***HOME:*** consente di inviare il robot tagliaerba alla stazione di ricarica. L'unità resta in tale modalità finché non viene selezionata un'altra modalità operativa. Nella finestra operativa viene visualizzato il testo *HOME*. Quando la batteria è completamente carica, il robot tagliaerba resta parcheggiato nella stazione di ricarica. Finché la selezione della modalità operativa non passa ad *AUTO*, il robot tagliaerba non lascerà la stazione di ricarica e ricomincia a falciare.

   È inoltre possibile utilizzare la modalità Home dopo una nuova installazione o dopo aver effettuato delle modifiche all'installazione esistente per verificare che il robot tagliaerba sia in grado di seguire il cavo guida e agganciarsi alla stazione di ricarica. Consultare *Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica alla pagina 19*
2. ***AUTO:*** la modalità operativa automatica normale in cui il robot tagliaerba falcia e si ricarica automaticamente.
3. ***MAN:*** L'impostazione *MAN* è necessaria per le operazioni di taglio in zone secondarie (vedere *Aree secondarie alla pagina 15*).

   Se viene selezionato *MAN* il robot tagliaerba continua a tagliare il prato finché la batteria non si esaurisce. Quindi si arresta e viene visualizzato il messaggio *Necessita carica manuale*. Il robot tagliaerba deve essere quindi trasportato manualmente alla stazione di ricarica e avviato manualmente dopo la ricarica.

   Se il robot tagliaerba viene ricaricato in modalità *MAN*, si ricaricherà completamente e si allontanerà di circa 20 cm / 8 poll. dalla stazione di ricarica per poi arrestarsi. Ciò indica che è carico e pronto per iniziare a tagliare.

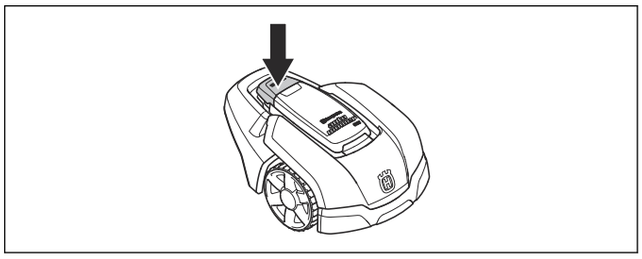
   Se dopo la ricarica si deve tagliare il prato dell'area di lavoro principale, è consigliabile passare alla modalità operativa *AUTO* prima di collocare il robot tagliaerba nella stazione di ricarica.

Nota: Per avviare il robot tagliaerba, premere sempre il pulsante **START** prima di chiudere il portello. Se il pulsante **START** non viene premuto, si sente un segnale acustico e il robot tagliaerba non entra in funzione.

4.4 Stop

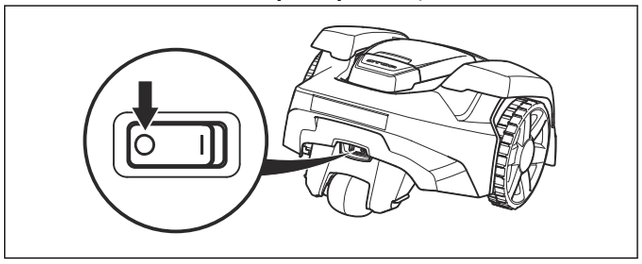
1. Premere il pulsante **STOP** sulla parte superiore del robot rasaerba.

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



4.5 Spegnere

1. Premere il pulsante **STOP** sulla parte superiore del robot rasaerba.
2. Portare l'**interruttore principale** in posizione *0*.



AVVERTENZA: Spegnere sempre il robot rasaerba con l'interruttore principale se è necessario eseguire un intervento di manutenzione o se il robot rasaerba deve essere usato all'esterno dell'area di lavoro.

4.6 Timer e Standby

Utilizzare la funzione timer (vedere *Timer alla pagina 21*) per evitare un prato schiacciato.

4.6.1 Standby

Il robot tagliaerba 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
Automower 105	10

4.6.2 Per impostare il timer

Quando si imposta il timer, calcolare che il robot tagliaerba taglia circa il numero di metri quadrati per ora e giorno elencati nella tabella sulla capacità di lavoro.

Modello	Capacità di lavoro approssimativa, m^2 all'ora e al giorno
Automower 105	43

Ad esempio, se l'area di lavoro è di 360 m^2 / 430 yd^2 deve funzionare per 8 ore al giorno. 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 timer per evitare che il rasaerba entri in funzione.

Le impostazioni di fabbrica del timer sono 07:00 - 23:00 e il rasaerba è impostato per entrare in funzione ogni giorno della settimana. Tuttavia, il robot tagliaerba non funziona durante il periodo di standby integrato.

4.6.3 Esempio 1

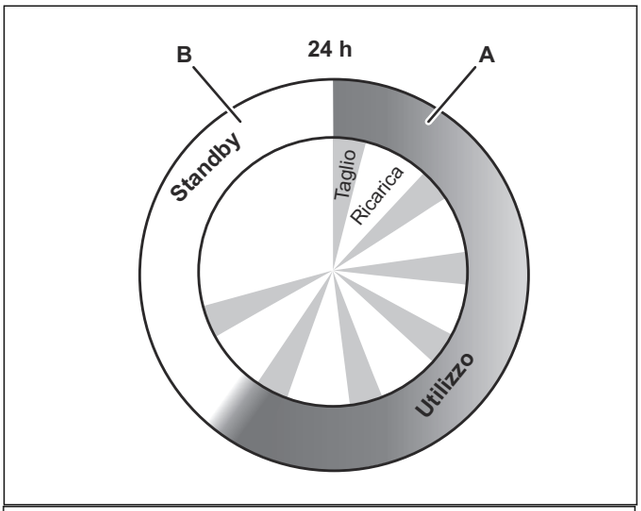
I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti al modello Automower 105, ma il principio è lo stesso per gli altri.

Impostazione del timer, *Periodo 1*: 07:00 - 23:00

Periodo di attivazione (A): 07:00 - 21:00

Le impostazioni di fabbrica prevedono che il rasaerba robotizzato inizi a tagliare il prato alle 07:00. Tuttavia, il rasaerba è parcheggiato in modalità di standby nella stazione di ricarica dalle 21:00 e vi rimane finché non riprende a tagliare alle 07:00.

Se l'impostazione del timer 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 sul tempo di standby.



Automower 105	
Funzionamento, A = max. ore	14
Carica/Standby, B = min. ore	10

4.6.4 Esempio 2

I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti al modello Automower 105, ma il principio è lo stesso per gli altri.

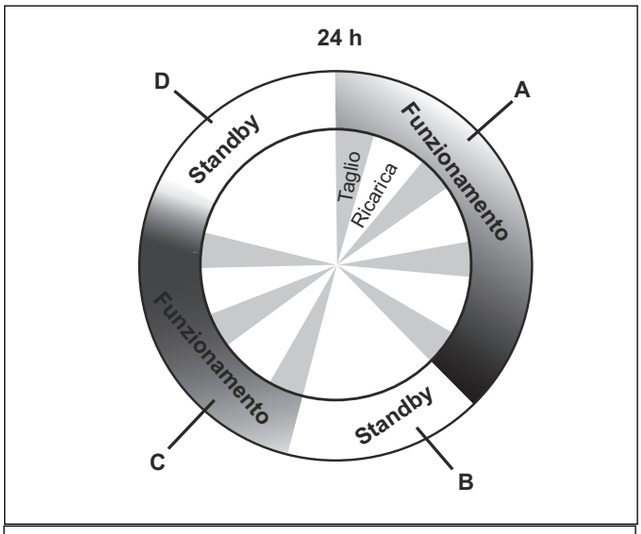
Impostazione del timer *Periodo 1* (A): 06:00 - 17:00

Impostazione del timer *Periodo 2* (C): 20:00 - 23:00

Periodo di attivazione (A): 08:00 - 16:00

Periodo di attivazione (C): 20:00 - 23:00

Il rasaerba robotizzato lavorerà tra le 06:00 e le 17:00. Riprende a tagliare alle 20:00 ma si ferma alle 23:00 a causa della modalità di standby, quindi riprende a tagliare alle 06:00.



Automower 105	
Funzionamento, A + C = max. ore	14
Carica/standby, B + D = min. ore	10

4.7 Carica una batteria completamente scarica

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

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.

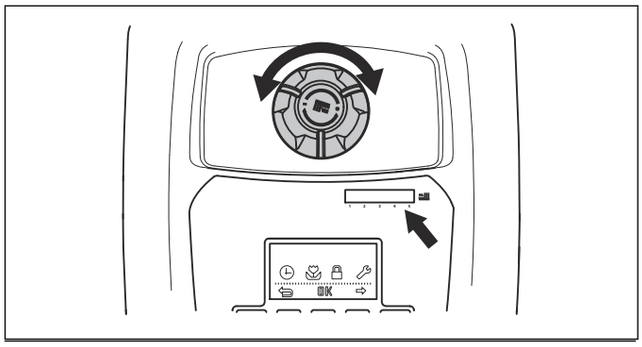
1. Posizionare l'interruttore principale su *1*.
2. Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica. Aprire il portello e inserire il rasaerba robotizzato più a fondo possibile, per garantire il contatto tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica. Vedere lamelle di ricarica e contatto in *Panoramica del prodotto alla pagina 4*
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/ 0,8 poll.) a MAX (5 cm / 2 poll.).

Per regolare l'altezza di taglio procedere come segue:

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il robot tagliaerba e aprire il portello.
2. Ruotare la manopola di regolazione dell'altezza nella posizione desiderata. La posizione selezionata è indicata dalla colonna arancione sull'indicatore di regolazione dell'altezza.
   - Ruotare in senso antiorario per aumentare l'altezza di taglio.
   - Ruotare in senso orario per ridurre l'altezza di taglio.



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

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 Husqvarna. Vedere *Termini di garanzia alla pagina 48*.

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 4 e 7 settimane, se usato in condizioni favorevoli. Vedere *Sostituzione delle lame alla pagina 35* per la sostituzione delle lame.

AVVERTENZA: Usare i guanti protettivi.

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 riesce a gestire un'area così ampia.

5.2 Pulire il robot rasaerba

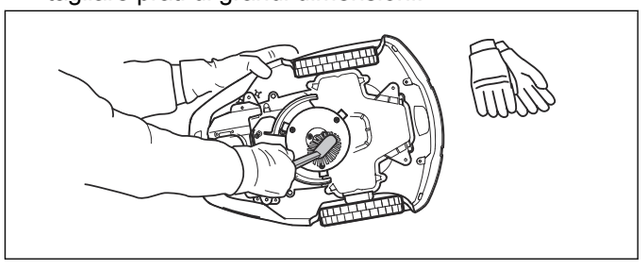
È importante mantenere pulito il robot rasaerba. Un rasaerba intasato da quantità eccessive di erba non riesce a gestire correttamente le pendenze. Si consiglia la pulizia con una spazzola.

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

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. Portare l'**interruttore principale** in posizione *0*.
2. Sollevare il robot rasaerba su un lato.
3. 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, 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 prati di grandi dimensioni.



5.2.2 Telaio

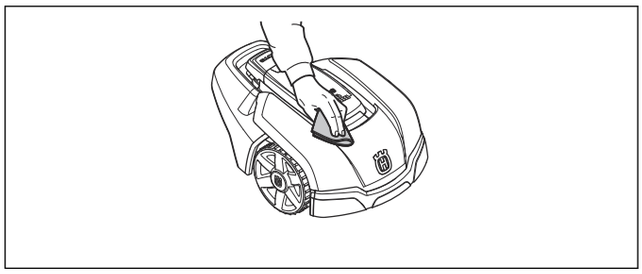
Pulire il lato inferiore del telaio. Spazzolare o pulire con un panno umido.

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.

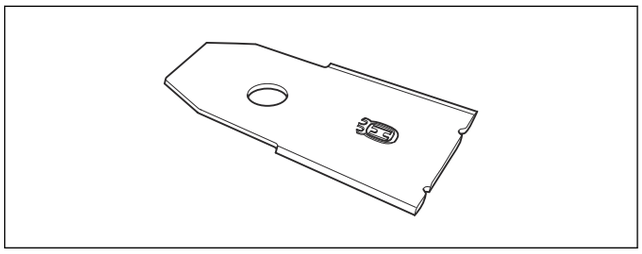
5.3 Sostituzione delle lame

AVVERTENZA: Utilizzare sempre le lame e le viti del tipo giusto. Husqvarna 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.

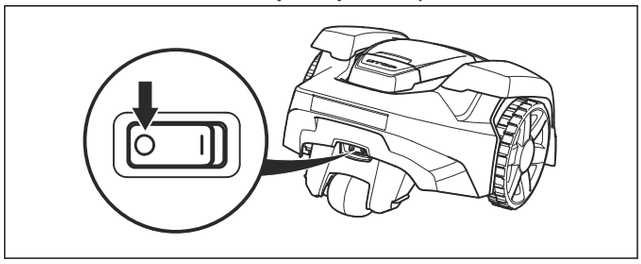
Il robot rasaerba è dotato di 3 lame avvitate al disco. Tutte e 3 le lame e le viti devono essere sostituite contemporaneamente per ottenere un sistema di taglio equilibrato.

Utilizzare Husqvarna le lame originali con impresso il logo a forma di H incoronata, vedere *Termini di garanzia alla pagina 48*.

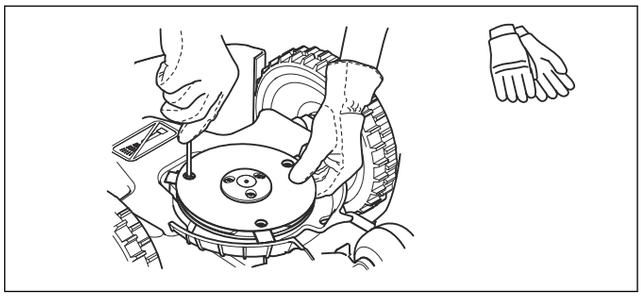


5.3.1 Per sostituire le lame

1. Portare l'**interruttore principale** in posizione *0*.



2. Capovolgere il robot rasaerba. Posizionare il robot rasaerba su una superficie morbida e pulita per evitare di graffiare la scocca o il portello.
3. Girare la piastra di scorrimento in modo tale che i relativi fori siano allineati con la vite della lama.
4. Rimuovere le 3 viti. Usare un cacciavite a taglio o a croce.



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

5.4 Batteria

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

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.

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.

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.

Le circostanze riportate di seguito indicano che la batteria sta invecchiando e che presto sarà necessario sostituirla.

- Il tempo di funzionamento del robot rasaerba tra gli intervalli di ricarica è più breve del solito. Ciò determina la necessità di un maggior numero di cicli di carica rispetto al normale e aumenta quindi il rischio che si formino solchi in prossimità della stazione di ricarica.
- Il robot rasaerba viene trovato fermo sul prato con il messaggio *Batteria scarica*. Ciò indica che il robot rasaerba non dispone di una capacità della batteria sufficiente a trovare la stazione di ricarica.

La batteria funziona correttamente se il robot rasaerba mantiene il prato ben tagliato.

Nota: La durata della batteria dipende dalla stagione di attività e dal numero di ore di utilizzo al giorno del robot rasaerba. Una stagione lunga e un utilizzo di molte ore al giorno riducono gli intervalli di sostituzione della batteria.

Contattare il rappresentante locale Husqvarna per sostituire la batteria.

5.5 Manutenzione invernale

Consegnare il robot rasaerba al rappresentante Husqvarna 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 Husqvarna locale aggiorna il robot rasaerba.

6 Anomalie di funzionamento

6.1 Introduzione - Ricerca guasti

In questo capitolo è elencata una serie di messaggi che possono essere visualizzati nel display in caso di guasto. Per ogni messaggio si suggerisce ad una possibile causa, le azioni da intraprendere. Questo capitolo descrive inoltre alcuni sintomi che possono aiutare l'utente a capire se il rasaerba robotizzato non funziona come dovrebbe. Ulteriori suggerimenti sulle azioni da intraprendere in caso di guasto o ulteriori sintomi sono disponibili sul sito www.husqvarna.com

6.2 Messaggi

Di seguito è elencata una serie di messaggi che possono essere visualizzati sul display del robot rasaerba. Se lo stesso messaggio viene visualizzato spesso, contattare il rappresentante locale Husqvarna.

Messaggio	Causa	Azione
Motore ruota bloccato, sx	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Controllare la ruota motrice e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
Motore ruota bloccato, dx	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Controllare la ruota di trascinamento e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
Sistema di taglio bloccato	Erba o altri corpi estranei sono avvolti intorno al disco lame.	Controllare il disco lame e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
	Il disco lame si trova in una pozza d'acqua.	Spostare il robot rasaerba e se possibile evitare che si raccolgano pozze d'acqua nell'area di lavoro.
No segnale cavo	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 perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo perimetrale sia collegato correttamente alla stazione di ricarica. Sostituire i connettori se danneggiati. Vedere *Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 17*.
	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 *Ricerca interruzioni nel cavo alla pagina 42*.
	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 *Cavo perimetrale alla pagina 12*.
	Collegamento interrotto tra il robot rasaerba e la stazione di ricarica.	Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo tramite *Sicurezza -> Nuovo segnale cavo*.
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
Intrappolato	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
Fuori area di lavoro	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 secondo le istruzioni fornite in *Cavo perimetrale alla pagina 12*.
	L'area di lavoro presenta una pendenza molto ripida.	
	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 del cavo tramite *Sicurezza -> Nuovo segnale cavo*.
Bassa tensione batteria / *Batteria scarica*	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 fornite in *Installazione alla pagina 9*.
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Verificare che la luce della spia della stazione di ricarica sia gialla e lampeggiante. Vedere la soluzione descritta in *Spia della stazione di ricarica alla pagina 40*.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *Batteria alla pagina 36*.
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. Vedere *Spia della stazione di ricarica alla pagina 40*.
PIN errato	È stato immesso un codice PIN errato. Dopo cinque tentativi di inserimento, la testiera si blocca per cinque minuti.	Immettere il codice PIN corretto. Se si è dimenticato il codice PIN, contattare il rappresentante Husqvarna locale.
Motore ruota sovraccarico, dx *Motore ruota sovraccarico, sx*	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.
Non avanza	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 25%. Pendenze maggiori devono essere escluse. Vedere *Pendenze alla pagina 15*.
	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. Consultare *Installazione del cavo guida alla pagina 17*

Messaggio	Causa	Azione
Stazione di ric. bloccata	Il robot rasaerba ha effettuato alcuni tentativi di ricarica, ma il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto è insufficiente.	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.
Bloccato in stazione di ricarica	È presente un ostacolo sul percorso del robot rasaerba che gli impedisce di lasciare la stazione di ricarica.	Rimuovere l'oggetto.
Rovesciato	Il robot rasaerba si trova in forte pendenza oppure si è rovesciato.	Girare il robot rasaerba nella posizione corretta verso l'alto.
Necessita carica manuale	Il robot rasaerba è impostato in modalità di funzionamento *MAN*.	Collocare il robot rasaerba nella stazione di ricarica. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
Prossimo avvio hh:mm	Le impostazioni del timer impediscono al robot rasaerba di entrare in funzione.	Modificare le impostazioni del timer. Vedere *Timer alla pagina 21*.
	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 *Standby alla pagina 33*.
La giornata di taglio è giunta al termine	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 *Standby alla pagina 33*.
Sollevato	Il sensore di sollevamento si è attivato perché il rasaerba è rimasto bloccato.	Liberare il rasaerba.
Problema al sensore di collisione, anteriore/posteriore	Il corpo del rasaerba non si muove liberamente attorno al telaio.	Verificare che il corpo del rasaerba possa muoversi liberamente attorno al telaio.
Problema a ruota motrice, dx/sx	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Pulire le ruote e le parti circostanti.
Allarme! Rasaerba spento	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba si è spento.	Regolare il livello di sicurezza del rasaerba nel menu Sicurezza.
Allarme! Arresto del rasaerba	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba si è arrestato.	
Allarme! Rasaerba sollevato	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba è stato sollevato.	
Allarme! Rasaerba inclinato	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba è stato inclinato.	
Problema batteria temporaneo	Problema temporaneo alla batteria o al software del rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Scollegare e ricollegare la batteria.
Corrente alim. troppo alta	Unità di alimentazione non corretta o difettosa.	Il messaggio potrebbe richiedere un intervento da parte di un tecnico dell'assistenza autorizzato.

6.3 Spia della stazione di ricarica

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

Per ulteriore assistenza nella ricerca guasti, contattare il rappresentante locale Husqvarna.

Luce	Causa	Azione
Luce verde fissa	Funzionamento regolare.	Non è richiesto alcun intervento.
Luce verde lampeggiante	Segnale buono, *modalità ECO* attivata.	Non è richiesto alcun intervento. Per ulteriori informazioni sulla *modalità ECO*, vedere *Impostazioni alla pagina 25*.
Luce blu lampeggiante	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo perimetrale sia collegato correttamente alla stazione di ricarica. Vedere *Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 17*.
	Interruzione nel cavo perimetrale.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo perimetrale con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale. Vedere *Ricerca interruzioni nel cavo alla pagina 42*.
Luce gialla lampeggiante	Il cavo guida non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo guida sia collegato correttamente alla stazione di ricarica. Consultare *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 18*
	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.
Luce rossa lampeggiante	Interruzione dell'antenna nella stazione di ricarica.	Contattare il rappresentante locale Husqvarna.
Luce rossa fissa	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 il rappresentante locale Husqvarna.

6.4 Sintomi

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

Sul sito www.husqvarna.com è stata inserita una sezione domande frequenti (FAQ) che fornisce risposte più dettagliate a una serie di domande standard. Se ancora non si è riusciti a individuare il motivo del guasto, contattare il rappresentante locale Husqvarna.

Sintomi	Causa	Azione
Orario di funzionamento del robot rasaerba errato	L'orologio del robot rasaerba deve essere impostato.	Impostare l'orologio. Vedere *Ora & data alla pagina 25*.
	Gli orari di avviamento e arresto non sono corretti.	Ripristinare le impostazioni di ora iniziale e ora finale per il taglio. Vedere *Ora & data alla pagina 25*.
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.
I tempi di taglio e di ricarica sono più brevi del solito.	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *Batteria alla pagina 36*.
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 *Pulire il robot rasaerba alla pagina 35*.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *Batteria alla pagina 36*.
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 *Posa del cavo perimetrale alla pagina 16*
	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 *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 18*.
	La stazione di ricarica è in pendenza.	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie perfettamente piana. Vedere *Stazione di ricarica alla pagina 10*.
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 Tempo di standby. Vedere *Standby alla pagina 33*.	Nessun intervento.
	Il portello è stato chiuso senza aver prima premuto il pulsante **START**.	Aprire il portello, premere il pulsante **START** e 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 *Timer alla pagina 21*.
	L'impostazione della *Proporzione* non è corretta rispetto alla configurazione dell'area di lavoro.	Verificare che sia selezionato il valore di *Proporzione* corretto.
	La forma dell'area di lavoro richiede l'utilizzo sia di *Partenza remota 1* che di *Partenza remota 2* perché il robot rasaerba possa orientarsi sull'intera superficie remota.	Utilizzare anche *Partenza remota 2* per orientare il robot rasaerba verso un'area remota. Vedere *Installazione alla pagina 22*.
	Area di lavoro troppo ampia.	Provare a limitare l'area di lavoro o aumentare il tempo di lavoro. Vedere *Timer alla pagina 21*.
	Lame non affilate.	Sostituire tutte le lame. Vedere *Per sostituire le lame alla pagina 36*.
	Erba alta rispetto all'altezza di taglio impostata.	Aumentare l'altezza di taglio, poi ridurla successivamente.
	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 *Pulire il robot rasaerba alla pagina 35*.
Il robot rasaerba vibra.	Lame danneggiate possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Controllare lame e viti e sostituirle all'occorrenza. Vedere *Per sostituire le lame alla pagina 36*.
	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 Husqvarna.	Controllare se le lame sono di versioni diverse.

6.5 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.

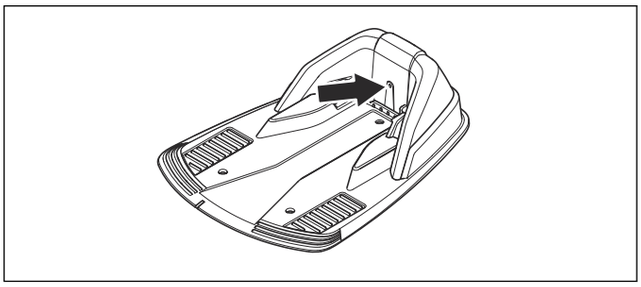
Tagliando l'erba troppo corta subito dopo l'installazione si può danneggiare l'isolamento del cavo. Eventuali danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi. Per evitare che ciò accada, scegliere sempre l'altezza di taglio massima per le prime settimane successive all'installazione 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'avere usato un giunto di qualità inferiore rispetto a quello originale. Verificare tutti i collegamenti tra i cavi prima di cercare altri eventuali guasti.

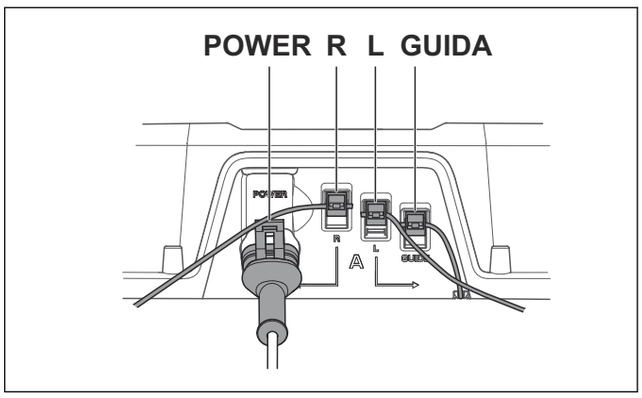
È possibile individuare l'interruzione in un cavo dimezzando gradualmente la lunghezza del perimetro rispetto al punto sul quale potrebbe essersi verificata l'interruzione, finché non sarà rimasta solo una sezione molto corta di cavo.

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 25*.

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 40*.



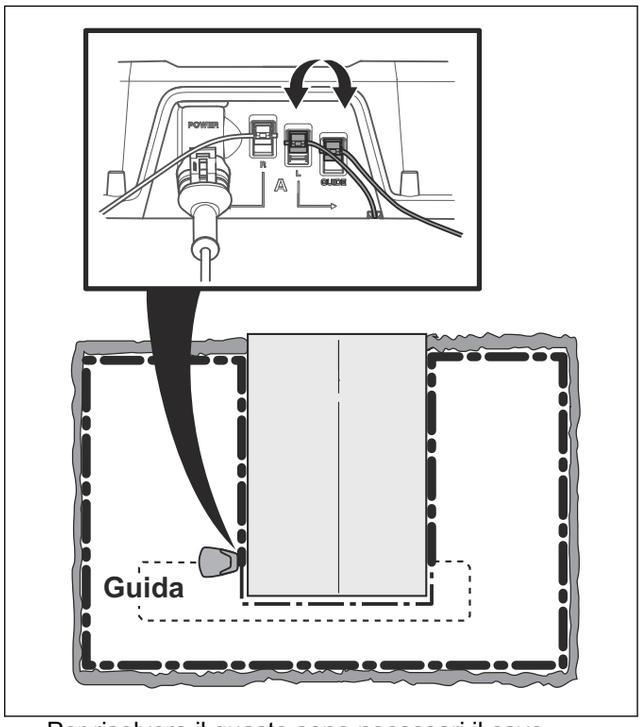
2. Verificare che i collegamenti del cavo perimetrale alla stazione di ricarica siano effettuati correttamente e non siano difettosi. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia ancora blu e lampeggiante.



3. Invertire i collegamenti tra il cavo guida e il cavo perimetrale sulla stazione di ricarica.

   Iniziare invertendo i collegamenti L e GUIDE.

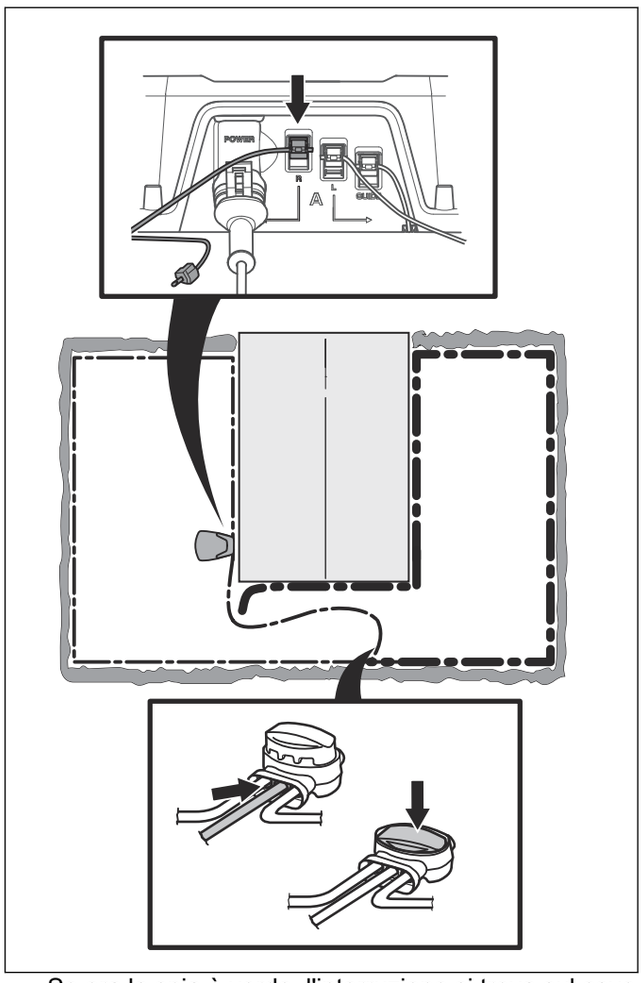
   Se la spia è verde fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra L e il punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).



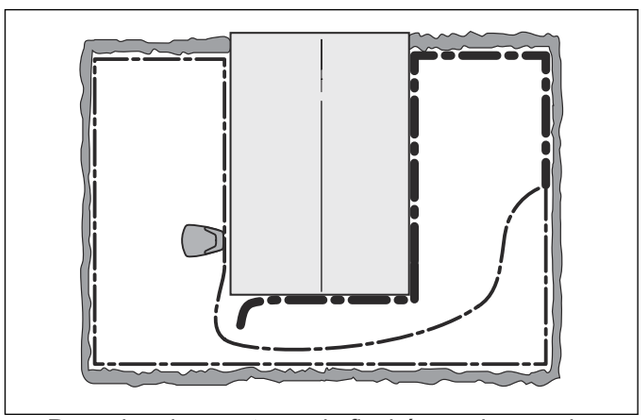
   Per risolvere il guasto sono necessari il cavo perimetrale, i connettori e i giunti:

   a) 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).

   b) 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.

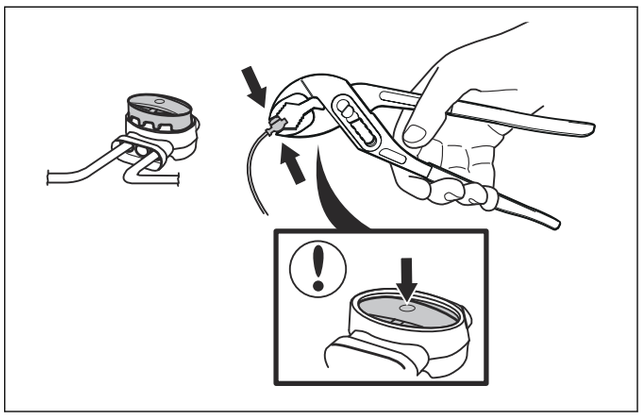


   Procedere in questo modo finché non rimane che una sezione molto ridotta di cavo che corrisponderà alla differenza tra la luce verde fissa e una luce lampeggiante blu. Seguire le istruzioni che seguono al punto 5.

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 in dotazione rispettano i requisiti di legge sulle merci pericolose.

- Rispettare tutte le norme nazionali vigenti.
- Rispettare i requisiti speciali riportati sulla confezione e sulle etichette per il trasporto commerciale, compreso quello effettuato da terzi e da corrieri.

7.2 Rimessaggio

- Ricaricare completamente il prodotto. Vedere *Carica una batteria completamente scarica alla pagina 34*.
- Scollegare il prodotto con **l'interruttore principale**. Vedere *Interruttore principale alla pagina 32*.
- Pulire il prodotto. Vedere *Pulire il robot rasaerba alla pagina 35*.
- Conservare il prodotto in un luogo asciutto e al riparo dal gelo.
- Conservare il prodotto con tutte le ruote su una superficie piana durante il rimessaggio, oppure utilizzare un supporto a muro Husqvarna.
- Se si tiene la stazione di ricarica all'interno, scollegare e rimuovere l'alimentatore e tutti i connettori dalla stazione di ricarica. Riporre l'estremità di ciascun filo connettore in un contenitore pieno di grasso.
- Se si tiene la stazione di ricarica all'esterno, non scollegare l'alimentazione elettrica e i connettori.

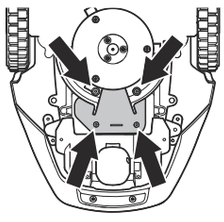
7.3 Smaltimento

- Rispettare le norme locali sul riciclaggio e le normative vigenti.
- Per domande su come rimuovere la batteria, fare riferimento a *Rimozione della batteria per il riciclaggio alla pagina 45*.

7.3.1 Rimozione della batteria per il riciclaggio

Attenersi a queste fasi per la rimozione della batteria dal robot rasaerba.

1. Posizionare l'interruttore principale su *0*.
2. Ridurre l'altezza di taglio alla posizione più bassa.
3. Capovolgere il robot rasaerba.
4. Pulire intorno al coperchio del vano batterie.
5. Allentare le 4 viti che fissano il coperchio del vano batterie (Torx 20) e rimuovere il coperchio del vano batterie.



6. Svitare la vite della staffa di fissaggio della batteria e rimuovere la staffa.
7. Estrarre la batteria tirando la linguetta.

8 Dati tecnici

8.1 Caratteristiche tecniche

Dimensioni	**Automower 105**
Lunghezza, cm / poll.	55 / 21,7
Larghezza, cm / poll.	39 / 15,4
Altezza, cm / poll.	25 / 9,8
Peso, kg/lb	6,9 / 15

Impianto elettrico	**Automower 105**
Batteria agli ioni di litio, 18 V/2,1 Ah n. art.	586 57 62-01, 586 57 62-02
Alimentazione, V/28 V CC	100-240
Lunghezza del cavo a bassa tensione, m / ft	10 / 33
Consumo energetico medio al massimo utilizzo	5 kWh/mese per un'area di lavoro di 600 m^2 / 0,15 yd^2
Corrente di carica, A CC	1.3
Tempo di falciatura medio, min	65
Tempo di carica medio, min	50

Antenna cavo perimetrale	**Automower 105**
Banda di frequenza operativa, Hz	300-80000
Massima potenza a radiofrequenza, mW a 60 m [1]	<25

Emissioni di rumore misurate nell'ambiente come potenza sonora[2]	**Automower 105**
Livello potenza acustica rilevato dB (A)	58
Incertezza delle emissioni di rumore K_{WA}, dB (A)	3
Livello potenza acustica garantito dB (A)	61
Livello di pressione acustica all'orecchio dell'operatore, dB (A) [3]	47

Taglio	**Automower 105**
Apparato di taglio	Tre lamette di taglio pivottanti
Velocità motore della lama, giri/min	2900
Consumo di potenza durante il taglio, W + /- 20%	20
Altezza di taglio, cm / poll.	2-5 / 0,8-2
Larghezza di taglio, cm / poll.	17 / 6,7
Passaggio più stretto possibile, cm / poll.	60 / 24
Massimo angolo per area di taglio, %	25
Massimo angolo per cavo perimetrale, %	15
Lunghezza massima cavo perimetrale, m / ft	400 / 1300
Lunghezza massima cavo guida, m / ft	200 / 650

[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	Automower 105
Capacità di lavoro, m^2 / yd^2 +/- 20%	600 / 720

Classificazione IP	Automower 105
Robot tagliaerba	IPX4
Stazione di ricarica	IPX1
Alimentatore	IPX4

L'azienda non garantisce la completa compatibilità fra il robot tagliaerba 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

Husqvarna 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 Husqvarna.
- Danni causati dall'utilizzo di ricambi e accessori non originali Husqvarna 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 Husqvarna, contattare l’assistenza clienti Husqvarna 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 Husqvarna.

10 Dichiarazione di conformità CE

10.1 Dichiarazione di conformità CE

Husqvarna AB, SE-561 82 Huskvarna, Svezia, tel.: +46-36-146500, dichiara con la presente che i robot tagliaerba **HUSQVARNA AUTOMOWER® 105** con numero matricola a partire dall'anno 2017, settimana 39 (l'anno e la settimana sono chiaramente indicati nella targhetta dati di funzionamento e seguiti dal numero matricola) sono conformi alle disposizioni della DIRETTIVA DEL CONSIGLIO:

- Direttiva macchine **2006/42/CE**.
  - Requisiti particolari per i robot tagliaerba 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**.
  - Viene applicato il seguente standard: **EN 50581:2012**
- Direttiva "concernente l'emissione acustica ambientale delle macchine ed attrezzature destinate a funzionare all'aperto" **2000/14/CE**. Vedere anche *Dati tecnici alla pagina 46* per informazioni relative alle emissioni acustiche e alla larghezza di taglio.

  Per Husqvarna Automower 105 (certificato 01/901/176):

  L'ente notificato 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Fyrisborgsgatan 3, SE-754 50 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: 01/901/176 per HUSQVARNA AUTOMOWER® 105
- Direttiva "concernente le apparecchiature radio" **2014/53/UE**. Il certificato di omologazione è pubblicato per l'esame della Direttiva 2014/53/UE. Il numero del certificato di omologazione per Husqvarna Automower 105 è SC1110-17. Sono state applicate le seguenti norme:
  - **ETSI EN 303 447 V1.1.1**

  Compatibilità elettromagnetica:
  - **ETSI EN 301 489-1 V2.2.0**
  - **EN 61000-6-1:2007**
  - **EN 61000-6-3:2007/A1:2011**

Huskvarna, 15 September 2017

CE

Lars Roos

Global R&D Director, Electric category

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

AUTOMOWER® è un marchio di proprietà di Husqvarna AB.
Copyright© 2018 HUSQVARNA. Tutti i diritti riservati.

www.husqvarna.com

Istruzioni originali

1140541-41

2018-06-05