



HUSQVARNA AUTOMOWER®
320/330X
ISTRUZIONI PER L'USO

1 Introduzione e sicurezza	3	9 Ricerca dei guasti	76
1.1 Introduzione	3	9.1 Messaggi di guasto	76
1.2 Simboli indicati sul prodotto	4	9.2 Info messaggi	79
1.3 Simboli nel manuale operatore	5	9.3 Spia della stazione di ricarica	80
1.4 Istruzioni di sicurezza	6	9.4 Sintomi	81
2 Presentazione	9	9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo	83
2.1 Descrizione delle parti	10	10 Dati tecnici	87
2.2 Contenuto della confezione	11	11 Termini di garanzia	88
2.3 Funzionamento	11	12 Informazioni ambientali	89
3 Installazione	15	12.1 Rimozione della batteria per il riciclaggio.	89
3.1 Preparativi	15	13 Dichiarazione di conformità CE	91
3.2 Installazione della stazione di ricarica	16		
3.3 Caricamento della batteria	20		
3.4 Installazione del cavo perimetrale	21		
3.5 Collegamento del cavo perimetrale	27		
3.6 Installazione del cavo guida	28		
3.7 Controllo dell'installazione	31		
3.8 Primo avviamento e calibratura	32		
3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica	32		
4 Uso	33		
4.1 Caricamento di una batteria scarica	33		
4.2 Utilizzo del timer	34		
4.3 Avviamento	34		
4.4 Arresto	35		
4.5 Spegnimento	35		
4.6 Regolazione dell'altezza di taglio	35		
5 Pannello di comando	36		
5.1 Selezione della modalità operativa Start	37		
5.2 Selezione della modalità operativa parcheggio	38		
5.3 Interruttore principale	39		
5.4 Pulsante PARK della stazione di ricarica	39		
6 Funzioni dei menu	40		
6.1 Menu principale	40		
6.2 Struttura dei menu	41		
6.3 Timer	42		
6.4 Altezza di taglio	45		
6.5 Sicurezza	46		
6.6 Messaggi	48		
6.7 Timer stagionale	49		
6.8 Installazione	50		
6.9 Impostazioni	60		
6.10 Accessori	65		
7 Esempi di giardino	66		
8 Manutenzione	71		
8.1 Rimessaggio invernale	72		
8.2 Manutenzione invernale	72		
8.3 Dopo il rimessaggio invernale	73		
8.4 Pulizia	73		
8.5 Trasporto e spostamenti	74		
8.6 In caso di temporale	74		
8.7 Lame	75		
8.8 Batteria	75		

MEMO

Numero di serie: _____

Codice PIN: _____

Rivenditore: _____

Numero di telefono
del rivenditore: _____

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

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

www.automower.com

1 Introduzione e sicurezza

1.1 Introduzione

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

Oltre al presente manuale operatore, è possibile ottenere maggiori informazioni sul sito web dell'Automower®, www.automower.com. Sul sito web è possibile trovare suggerimenti e consigli per il suo utilizzo.

www.automower.com

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

Il seguente sistema viene utilizzato nel manuale operatore per renderlo più semplice da usare.

- Il testo scritto in *corsivo* indica le diciture riportate sullo schermo del rasaerba robotizzato oppure è un riferimento a un'altra sezione del manuale operatore.
- Le parole scritte in **grassetto** si riferiscono ai pulsanti presenti sulla tastiera del rasaerba robotizzato.
- Le parole scritte in *MAIUSCOLO* e *corsivo* fanno riferimento alla posizione dell'interruttore principale e alle diverse modalità di funzionamento disponibili nel rasaerba robotizzato.



1001-003

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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



AVVERTENZA

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



AVVERTENZA

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

INTRODUZIONE E SICUREZZA

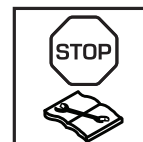
1.2 Simboli indicati sul prodotto

Questi simboli sono reperibili sul rasaerba robotizzato.
Leggere attentamente il documento.

- Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di averne compreso le relative istruzioni. Attenersi scrupolosamente alle avvertenze e alle istruzioni di sicurezza contenute nel presente manuale operatore per garantire la sicurezza e l'efficienza del rasaerba robotizzato.
- Il rasaerba robotizzato può avviarsi 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 ispezioni e/o interventi di manutenzione.
- Non avvicinarsi troppo al rasaerba robotizzato quando è in funzione. Tenere le mani e i piedi lontani dalle lame rotanti. In fase di funzionamento, non avvicinare mai le mani o i piedi al corpo del rasaerba robotizzato o al di sotto di esso.
- Non sedersi sul rasaerba robotizzato.
- Il presente prodotto è conforme alle vigenti direttive CE.
- Emissioni di rumore nell'ambiente circostante.
Le emissioni del prodotto sono riportate nel capitolo 10, Dati tecnici e sulla targhetta identificativa del prodotto.
- Non è possibile smaltire questo prodotto alla fine della sua vita utile come normale rifiuto domestico. Accertarsi che il prodotto sia riciclato nel rispetto dei requisiti di legge locali.
- Per la pulizia del rasaerba robotizzato, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione, né acqua corrente.



1001-002, 1001-003



3012-663, 3012-1085



3018-066



3012-665



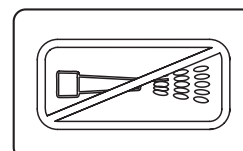
6001-024



3012-1059



3012-689



3018-062

INTRODUZIONE E SICUREZZA

- Il telaio contiene componenti sensibili alle scariche elettrostatiche (ESD). Il telaio è anche una parte significativa della struttura del rasaerba robotizzato e deve essere chiuso in modo professionale se il prodotto deve essere utilizzato all'aperto. Per questo motivo il telaio può essere aperto solo da tecnici di assistenza autorizzati. Un sigillo rotto può invalidare tutta o parte della garanzia.



3012-1097

- 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 i cavi.

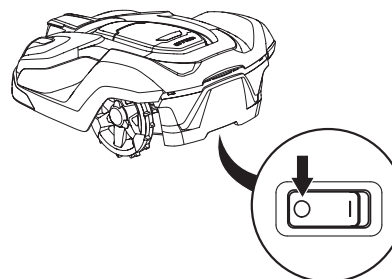


3012-1351

1.3 Simboli nel manuale operatore

Questi simboli sono presenti nel manuale operatore. Leggere attentamente il documento.

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



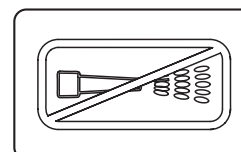
3012-1060

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



3012-272

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



3018-062

- Un riquadro di avvertenza indica il rischio di lesioni personali, in particolare in caso di inottemperanza delle istruzioni.



AVVERTENZA

Testo

- Un riquadro informativo avverte sui danni materiali, in particolare in caso di inottemperanza delle istruzioni. Il riquadro è utilizzato anche in caso di rischio di errore dell'utente.

INFORMAZIONE IMPORTANTE

Testo

INTRODUZIONE E SICUREZZA

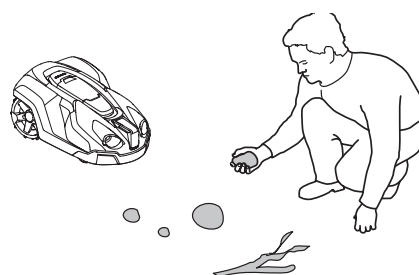
1.4 Istruzioni di sicurezza

Uso

- Questo rasaerba robotizzato è progettato per falciare l'erba su superfici aperte e su zone piane. Può essere utilizzato solo con le apparecchiature raccomandate dal produttore. Qualsiasi altro tipo di utilizzo è da considerarsi improprio. Attenersi scrupolosamente alle istruzioni del produttore relative a funzionamento, manutenzione e riparazioni.
- Non utilizzare mai il rasaerba robotizzato quando persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nella zona di utilizzo. In caso contrario, si consiglia programmare il rasaerba per l'uso durante le ore in cui in tale zona non vi siano persone, ad esempio di notte. *Vedere 6.3 Timer a pagina 42*
- Il rasaerba robotizzato può essere utilizzato, sottoposto a manutenzione e riparato solo da persone che abbiano totale dimestichezza con le sue specifiche caratteristiche e norme di sicurezza. Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di averne compreso le relative istruzioni.
- Non è consentito modificare il design originale del rasaerba robotizzato. Tutte le modifiche sono eseguite 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 portare il rasaerba robotizzato a bloccarsi e può essere necessario un intervento per rimuovere l'oggetto prima che il rasaerba possa continuare a tagliare.
- Avviare il rasaerba robotizzato secondo le istruzioni. Quando l'interruttore principale è in posizione 1, accertarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non mettere mai mani o piedi sotto il rasaerba robotizzato.
- Non sollevare mai il rasaerba robotizzato, né trasportarlo, quando l'interruttore principale è in posizione 1.
- Non consentire l'utilizzo del rasaerba robotizzato a persone che non ne conoscono il funzionamento e il comportamento.
- Non consentire mai che il rasaerba robotizzato possa collidere con persone o animali. Se una persona o un altro essere vivente si trova sul percorso del rasaerba, fermarlo immediatamente. *Vedere 4.4 Arresto a pagina 35.*
- Non collocare alcun oggetto sul rasaerba robotizzato o sulla relativa stazione di ricarica.
- In caso di guasto del disco lame o della scocca, non consentire l'utilizzo del rasaerba robotizzato. Non deve inoltre essere usato con lame, viti, dadi o cavi difettosi.
- Non utilizzare il rasaerba robotizzato se l'interruttore principale non funziona.
- Spegnerne sempre il rasaerba robotizzato utilizzando l'interruttore principale quando non lo si utilizza. Il rasaerba robotizzato può avviarsi solo quando l'interruttore principale è in posizione 1 ed è stato immesso il codice PIN corretto.



1001-003



3012-1057



3012-663

INTRODUZIONE E SICUREZZA

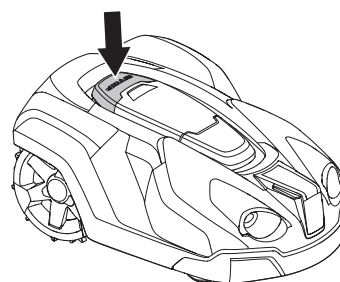
- Il rasaerba robotizzato non deve mai essere utilizzato quando è in funzione un irrigatore. In questo caso, utilizzare la funzione timer (*Vedere 6.3 Timer a pagina 42*), in modo che il rasaerba e l'irrigatore non funzionino mai contemporaneamente.
- Husqvarna AB non garantisce la completa compatibilità fra il rasaerba robotizzato e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.
- L'allarme incorporato è molto alto. Prestare attenzione, soprattutto se il rasaerba robotizzato è utilizzato in ambienti chiusi.

Movimento

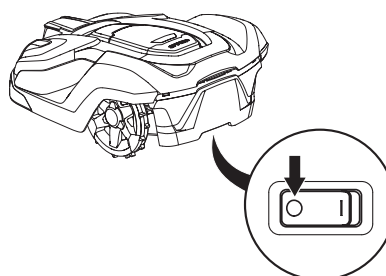
L'imballaggio originale deve essere utilizzato durante il trasporto del rasaerba robotizzato su lunghe distanze.

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

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il rasaerba robotizzato. Se la sicurezza è impostata a livello medio o alto (*vedere 6.5 Sicurezza a pagina 46.*), è necessario immettere il codice PIN. Il codice PIN è composto da quattro cifre e viene scelto al primo avviamento del rasaerba robotizzato, *vedere a pagina 31*.
2. Posizionare l'interruttore principale su 0.
3. Trasportare il rasaerba robotizzato tramite la maniglia presente sul lato posteriore del prodotto. Trasportare il rasaerba robotizzato con il disco lame posizionato lontano dal corpo.



3012-1044



3012-1060

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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



3012-1203

INTRODUZIONE E SICUREZZA

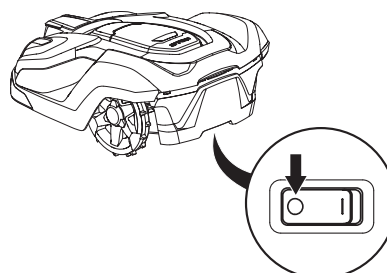
Manutenzione



AVVERTENZA

Quando il rasaerba robotizzato 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.



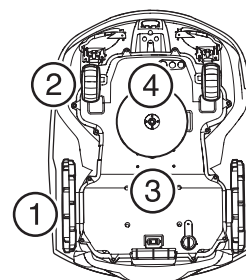
3012-1060

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

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

- Pulire la stazione di ricarica regolarmente da erba, foglie, ramoscelli e altri oggetti che potrebbero ostacolare l'aggancio tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica.
- Posizionare l'interruttore principale in posizione 0 e indossare guanti protettivi. Capovolgere il rasaerba robotizzato. Verificare quanto segue.
 1. Pulire le ruote motrici. L'erba nelle ruote motrici può influire sul modo in cui il rasaerba lavora sui pendii.
 2. Pulire le ruote anteriori. L'erba sulle ruote anteriori e sugli assi delle ruote anteriori può influire sulle prestazioni.
 3. Pulire la scocca, il telaio e il sistema di taglio. Erba, foglie e altri oggetti che appesantiscono il prodotto influiscono sulle prestazioni.
 4. Verificare che tutte le lame del rasaerba siano intatte. Controllare anche che le lame possano muoversi liberamente.. Anche se le lame del rasaerba sono intatte, devono essere sostituite regolarmente per ottenere risultati di taglio ottimali e un basso consumo energetico. Sostituire tutte le lame e le viti allo stesso tempo, se necessario, in modo da mantenere bilanciate le parti rotanti. *Vedere 8.7 Lame a pagina 75.*



3012-1257

2 Presentazione

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

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

- Un rasaerba robotizzato che falcia l'erba sostanzialmente seguendo uno schema casuale. Il rasaerba robotizzato è alimentato da una batteria che non necessita di manutenzione.
- Una stazione di ricarica, dove il rasaerba robotizzato ritorna automaticamente quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso.

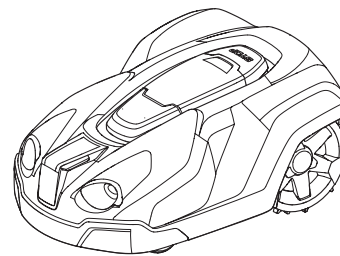
La stazione di ricarica svolge tre funzioni.
 - Inviare segnali di controllo lungo il cavo perimetrale.
 - Inviare segnali di controllo lungo i cavi guida.
 - Caricare la batteria del rasaerba robotizzato.
- Un trasformatore, collegato tra la stazione di ricarica e una presa di rete da 100 V-240 V. Il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

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

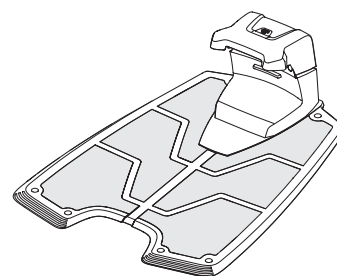
- Un cavo, posizionato ad anello intorno all'area di lavoro per il rasaerba robotizzato. Il cavo è collocato intorno ai margini del prato e ad oggetti e piante che il rasaerba robotizzato non deve raggiungere. Il cavo è utilizzato anche come cavo guida.

Il cavo fornito per l'installazione è lungo 400 m (250 m per Automower® 320). Nel caso in cui non sia sufficiente, è possibile acquistare dell'altro cavo e collegarlo al cavo esistente mediante un giunto.

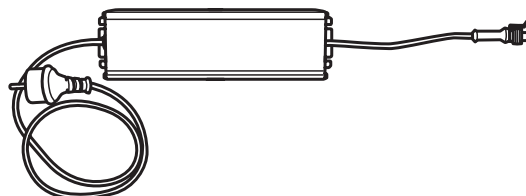
La lunghezza massima ammessa per il cavo perimetrale è 800 m.



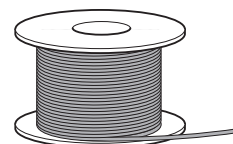
3012-1040



3012-1041



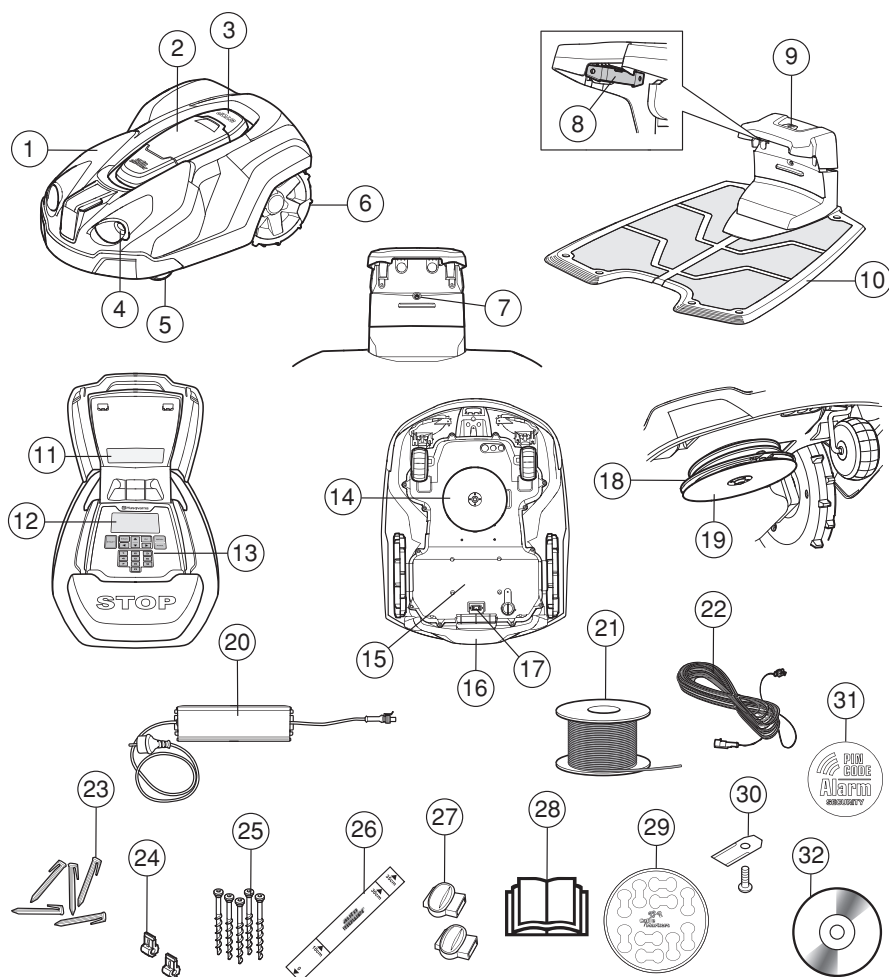
3012-1214



3012-221

PRESENTAZIONE

2.1 Descrizione delle parti



I numeri nella figura rappresentano:

- | | |
|---|--|
| 1. Scocca | 17. Interruttore principale |
| 2. Portello per display e tastiera | 18. Disco lame |
| 3. Pulsante di arresto/pulsante per aprire il portello | 19. Piastra sottodisco libera |
| 4. Montaggio per accessori, ad es. fari (non disponibile con l'Automower® 320) | 20. Trasformatore |
| 5. Ruota anteriore | 21. Matassa per cavo perimetrale e cavo guida |
| 6. Ruote posteriori | 22. Cavo a bassa tensione |
| 7. LED per il controllo del funzionamento della stazione di ricarica, del cavo perimetrale e del cavo guida | 23. Picchetti |
| 8. Lamelle di contatto | 24. Connettore per cavo perimetrale |
| 9. Pulsante di parcheggio (non disponibile con Automower® 320) | 25. Viti per il fissaggio della stazione di ricarica |
| 10. Stazione di ricarica | 26. Astina di misurazione per facilitare l'installazione del cavo perimetrale (l'astina di misurazione va separata dalla confezione) |
| 11. Targhetta identificativa del prodotto | 27. Giunti per cavo |
| 12. Display | 28. Manuale operatore e Guida rapida |
| 13. Tastiera | 29. Etichette per i cavi |
| 14. Apparato di taglio | 30. Lame extra |
| 15. Scatola telaio con elettronica, batteria e motori | 31. Decalcomania allarme |
| 16. Impugnatura | 32. DVD-Rom con manuale operatore completo |

3012-566

PRESENTAZIONE

2.2 Contenuto della confezione

Il pacchetto Automower® contiene i seguenti componenti.

	Automower® 320	Automower® 330X
Rasaerba robotizzato	√	√
Stazione di ricarica	√	√
Trasformatore	√	√
Cavo perimetrale	250 m	400 m
Cavo a bassa tensione	√	√
Picchetti	300	400
Raccordi	5	5
Viti della stazione di ricarica	6	6
Chiave a brugola	√	√
Astina di misurazione	√	√
Giunti	3	3
CD	√	√
Manuale operatore e Guida rapida	√	√
Etichette per i cavi	√	√
Lame extra	9	9
Decalcomania allarme	2	2

2.3 Funzionamento

Capacità

Il rasaerba robotizzato è raccomandato per prati fino a 3.200 m² (2.200 m² per Automower® 320).

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

Un rasaerba robotizzato a piena carica è in grado di falciare per circa 130-170 minuti (50-70 minuti per Automower® 320), a seconda dell'età della batteria e della densità dell'erba. Il rasaerba robotizzato quindi dovrà essere ricaricato per 50-70 minuti. Il tempo di ricarica può variare a seconda della temperatura ambiente o di altri fattori.

PRESENTAZIONE

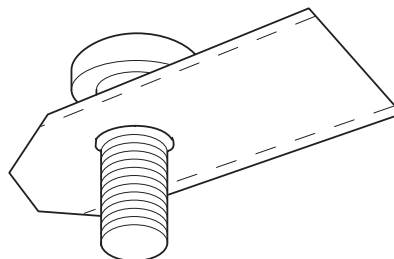
Tecnica di taglio

Il sistema di taglio nel rasaerba robotizzato Husqvarna si basa su un principio efficace e a risparmio energetico. A differenza di molti rasaerba tradizionali, il rasaerba robotizzato taglia l'erba al posto di sollevarla.

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

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

Sostituire regolarmente le lame per ottenere risultati di taglio ottimali. Sostituire le lame è molto semplice. *Vedere 8.7*
Lame a pagina 75.



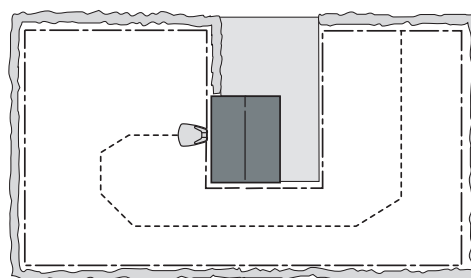
3020-002

Metodo di lavoro

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

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

Quando il rasaerba robotizzato cerca la stazione di ricarica, può trovarla in diversi modi. *Vedere 6.8 Installazione a pagina 50.*



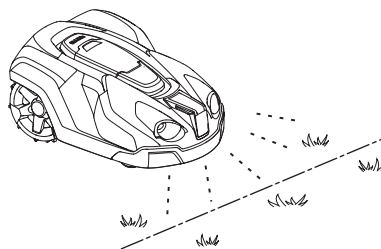
3012-1026

Quando la batteria è completamente carica, il rasaerba robotizzato lascia la stazione di ricarica e inizia a falciare una zona del giardino dove di recente non è stato utilizzato. La zona viene scelta dal ricevitore GPS integrato. Questa funzione è esclusiva del modello Automower® 330X.

Per l'Automower® 320 potrebbe essere necessario configurare le impostazioni di uscita manuali per assicurare la falciatura uniforme del prato, *Vedere 6.8 Installazione a pagina 50*

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

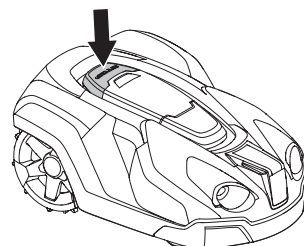
Sensori anteriori e posteriori rilevano l'avvicinamento del rasaerba robotizzato al cavo perimetrale. Il rasaerba robotizzato percorre fino a 32 cm oltre il cavo prima di tornare indietro.



3012-1043

PRESENTAZIONE

Il pulsante **STOP** sulla parte superiore del rasaerba robotizzato è utilizzato principalmente per fermare il rasaerba robotizzato quando è in funzione. Quando viene premuto il pulsante **STOP** si apre un portello dietro il quale si trova un pannello di comando. Il pulsante **STOP** rimane premuto fino a quando il portello viene chiuso nuovamente. Questo, insieme al pulsante **START**, agisce come inibitore dell'avviamento.



3012-1044

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

Quando l'interruttore principale viene portato in posizione 1 per la prima volta, inizia una sequenza di avvio che comprende una serie di importanti impostazioni di base. *Vedere a pagina 31.*

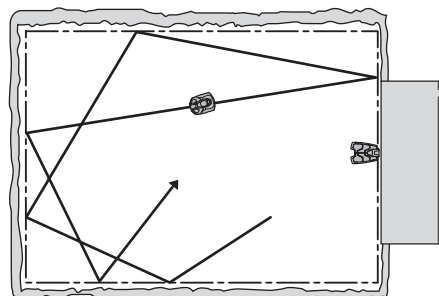


3012-1094

Movimento tipico

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

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

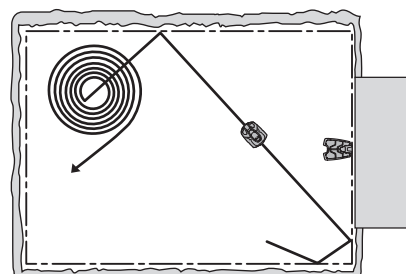


3012-562

Individuazione della stazione di ricarica

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

Utilizzando le opzioni di impostazione manuale, i tre metodi di ricerca possono essere combinati per ottimizzare la ricerca della stazione di ricarica secondo la forma del giardino in questione, *vedere 6.8 Installazione a pagina 50.*

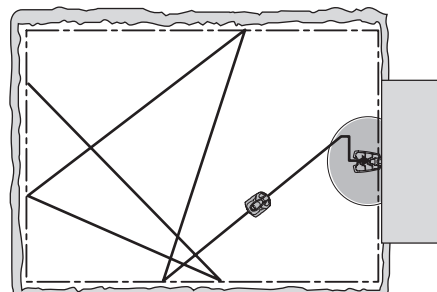


3012-1218

Metodo di ricerca 1: casuale

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

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



3012-485

PRESENTAZIONE

Metodo di ricerca 2: seguire il cavo guida

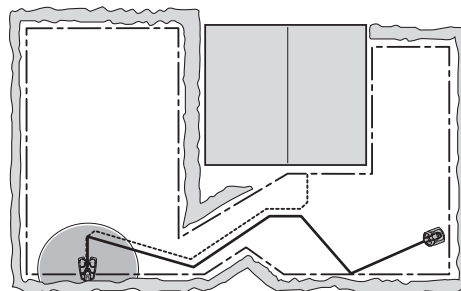
Il rasaerba robotizzato si muove in modo casuale fino a quando raggiunge il cavo guida. Quindi il rasaerba robotizzato segue il cavo guida fino alla stazione di ricarica.

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

È possibile utilizzare fino a due cavi guida per l'Automower® 330X (solo uno per l'Automower® 320).

Questo metodo di ricerca rende più semplice al rasaerba robotizzato trovare la stazione di ricarica al di là di numerose isole o di grandi dimensioni, passaggi stretti o pendii ripidi.

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



3012-558

Metodo di ricerca 3: seguire il cavo perimetrale

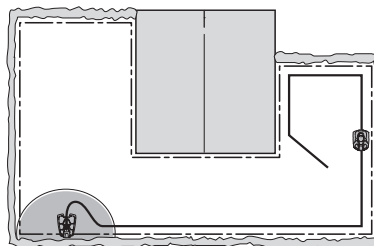
Il rasaerba robotizzato si muove in modo casuale fino a quando raggiunge il cavo perimetrale. Quindi segue il cavo perimetrale fino alla stazione di ricarica. Il rasaerba robotizzato sceglie in modo casuale se procedere in senso orario o antiorario.

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

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

Lo svantaggio è che possono formarsi alcuni solchi sul prato lungo il cavo perimetrale. Il tempo di ricerca inoltre sarà più lungo se sono presenti passaggi stretti o molte isole nell'installazione.

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



3012-486

3 Installazione

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

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

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

Per esempi di installazione, vedere 7 *Esempi di giardino a pagina 66*.

Visitare inoltre il sito www.automower.com per ulteriori descrizioni e suggerimenti relativi all'installazione.

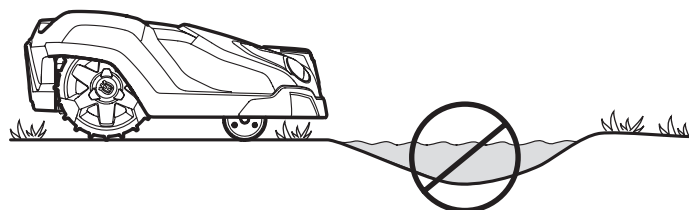
Eseguire l'installazione come descritto nella procedura seguente

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

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

3.1 Preparativi

1. Se il prato nell'area di lavoro è più lungo di 10 cm tagliarlo con un rasaerba standard. Quindi raccogliere l'erba.
2. Colmare buche e cunette per evitare che l'acqua piovana formi delle pozzanghere. Il prodotto può danneggiarsi se viene usato in pozze di acqua. Vedere 11 *Termini di garanzia a pagina 88*.
3. Leggere attentamente tutti i passaggi prima dell'installazione.



3012-1101

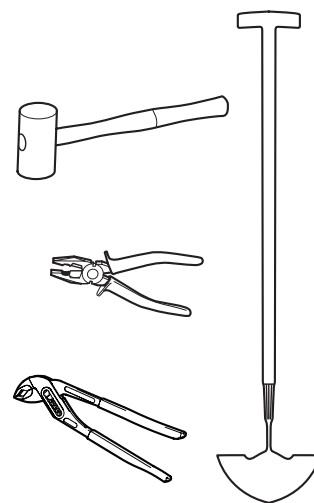
INSTALLAZIONE

4. Verificare che siano presenti tutti i componenti per l'installazione. I numeri tra parentesi si riferiscono alla figura di riferimento del componente. *Vedere 2.1 Descrizione delle parti a pagina 10.*

- Rasaerba robotizzato
- Stazione di ricarica (10)
- Matassa per cavo perimetrale e cavo guida (21)
- Trasformatore (20)
- Cavo a bassa tensione (22)
- Picchetti (23)
- Connettori per cavo perimetrale (24)
- Viti per la stazione di ricarica (25)
- Astina di misurazione (26)
- Giunti per cavo (27)
- Etichette per i cavi (29)

Durante l'installazione sarà inoltre necessario quanto segue.

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



3.2 Installazione della stazione di ricarica

Posizione migliore per la stazione di ricarica

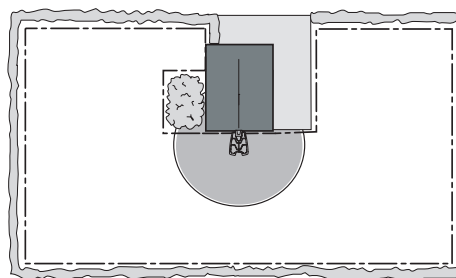
Nel decidere quale sia la posizione migliore per la stazione di ricarica, prendere in considerazione i seguenti aspetti.

- Lasciare uno spazio libero di almeno 3 metri davanti alla stazione di ricarica.
- Deve essere vicina a una presa di rete. Il cavo a bassa tensione fornito in dotazione è lungo 10 metri.
- Una superficie piana sulla quale posizionare la stazione di ricarica.
- Protezione dagli schizzi d'acqua, per esempio dell'impianto di irrigazione.
- Protezione dalla luce diretta del sole.
- Posizionare nella parte più bassa di un'area di lavoro che abbia una pendenza consistente.

3012-1311

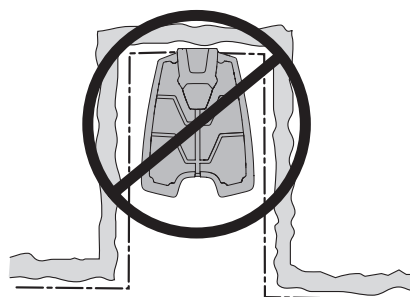
INSTALLAZIONE

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



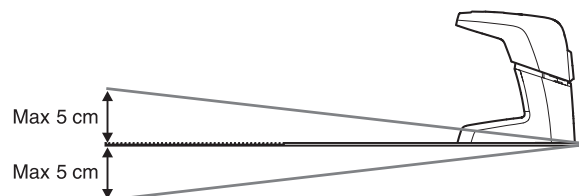
3012-559

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



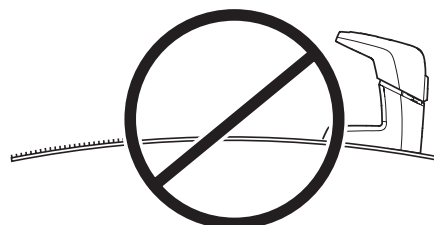
3012-555

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



3012-1054

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



3012-1053

INSTALLAZIONE

Collegamento del trasformatore

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

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

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

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

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

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

È possibile lasciare che il cavo a bassa tensione attraversi l'area di lavoro. Il cavo a bassa tensione deve essere fissato con picchetti o interrato e l'altezza di taglio deve essere tale da impedire alle lame del disco di venire a contatto con il cavo a bassa tensione.

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

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

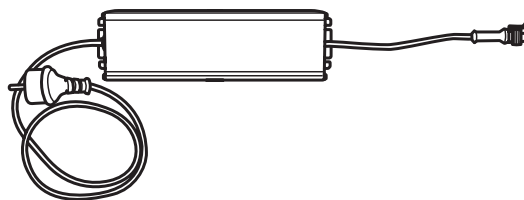
INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

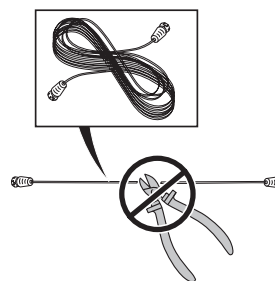
Il trasformatore deve essere in un luogo ben aerato e non esposto alla luce solare diretta. Il trasformatore deve essere posizionato sotto un tetto.

Si raccomanda di utilizzare un salvavita quando si collega il trasformatore alla presa di rete.

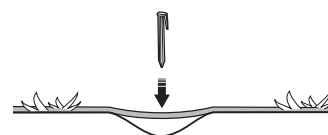
Il trasformatore deve essere montato su una superficie verticale, come una parete o una recinzione. Avvitare il



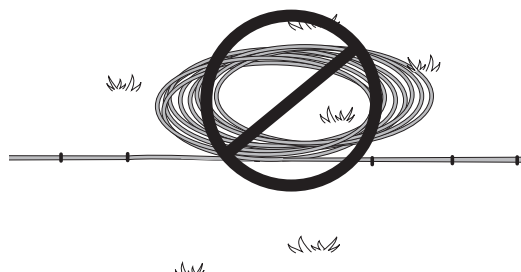
3012-1214



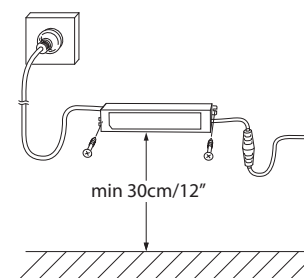
3018-069



3018-085



3012-281



3018-094

INSTALLAZIONE

trasformatore in posizione utilizzando i due occhielli di montaggio. Le viti non sono fornite in dotazione. Scegliere viti adatte per il materiale in questione.

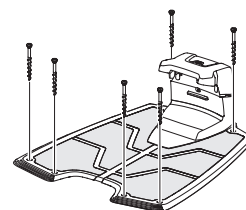
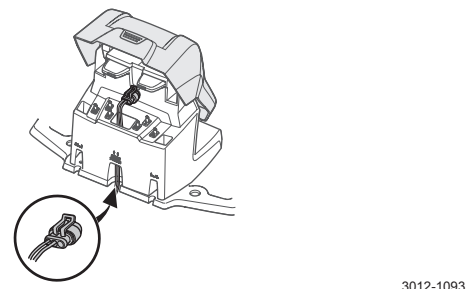
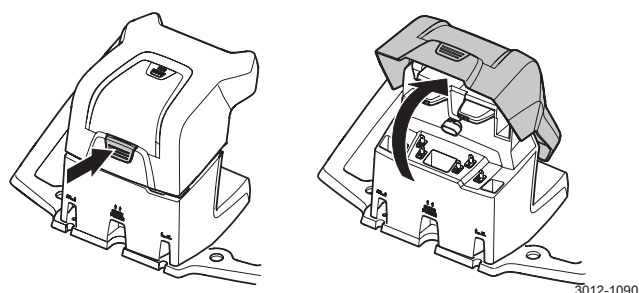
Non montare, per alcun motivo, il trasformatore a un'altezza a cui sussista il rischio che possa essere immerso in acqua (almeno 30 cm dal suolo). Non è consentito posizionare il trasformatore a terra.

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

Installazione e collegamento della stazione di ricarica

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



3012-1063

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

INFORMAZIONE IMPORTANTE

Non calpestare o camminare sulla piastra della stazione di ricarica.



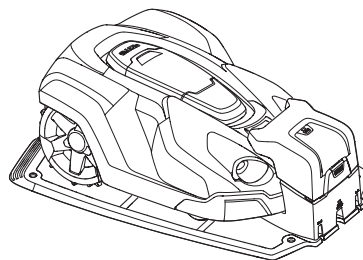
3012-1045

INSTALLAZIONE

3.3 Caricamento della batteria

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

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



3012-1046

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

INSTALLAZIONE

3.4 Installazione del cavo perimetrale

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

- Fissare il cavo al terreno tramite picchetti.

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

- Interrare il cavo.

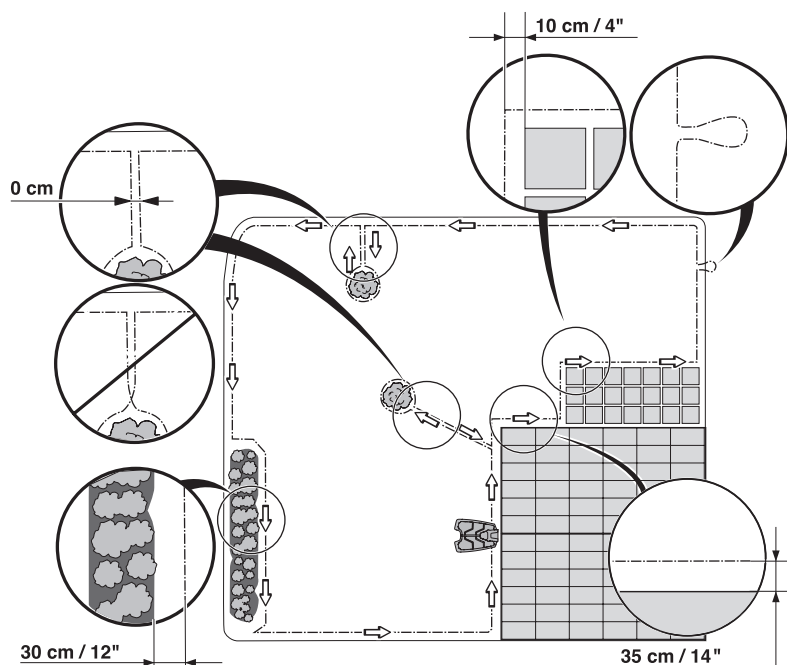
È preferibile interrare il cavo perimetrale se si desidera diserbare o aerare il prato. Se necessario, i due metodi possono essere combinati in modo che una parte del cavo perimetrale sia fissato con i picchetti e il resto interrato. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una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

Scelta della posizione del cavo perimetrale

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

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

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



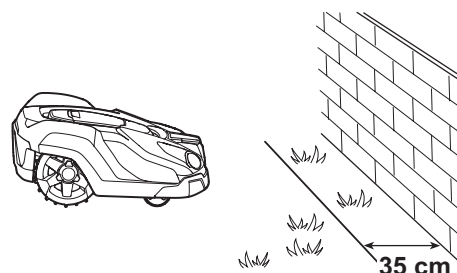
3018-070

INSTALLAZIONE

Confini dell'area di lavoro

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

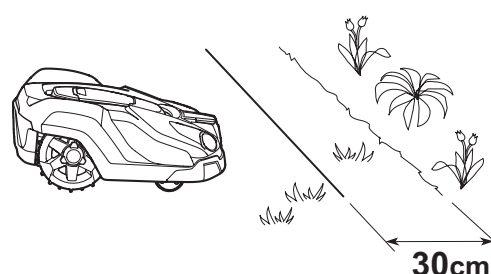
Non viene falciata l'area di prato fino a circa 20 cm da un ostacolo fisso.



3012-1047

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

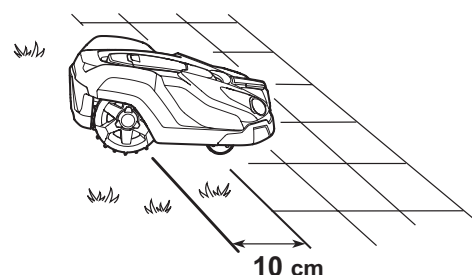
Non viene falciata l'erba su un'area fino a circa 15 cm dal fosso/marciapiede.



3012-1048

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

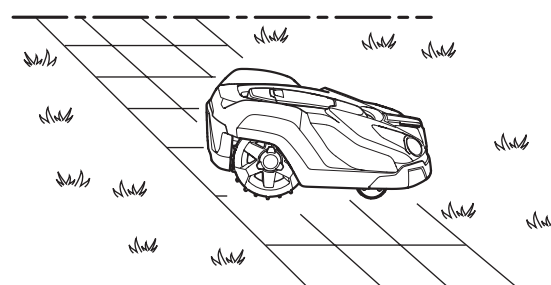
Tutta l'erba lungo i lati della pavimentazione sarà tagliata.



3012-1049

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

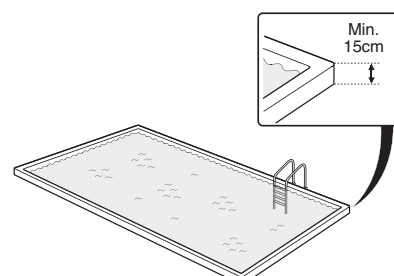
Nota: il rasaerba robotizzato non deve mai passare sopra ghiaia, pacciame o materiali simili che potrebbero danneggiarne le lame.



3012-1050

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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



3018-046

INSTALLAZIONE

Confini all'interno dell'area di lavoro

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

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

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

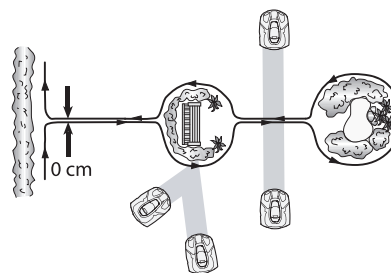
È consigliabile delimitare tutti gli ostacoli fissi che si trovano nell'area di lavoro. Il questo modo il funzionamento è più regolare e silenzioso e il rasaerba robotizzato non rimane in nessun caso incastrato negli oggetti.

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

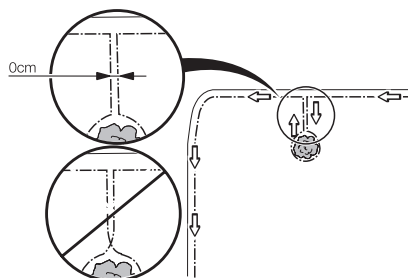
Aree secondarie

Se l'area di lavoro comprende due aree tra le quali il rasaerba robotizzato ha difficoltà a spostarsi, è consigliabile creare un'area secondaria. Ne sono un esempio le pendenze del 45% o un passaggio più stretto di 60 cm. Posare il cavo perimetrale intorno all'area secondaria in modo che formi un'isola esterna all'area principale.

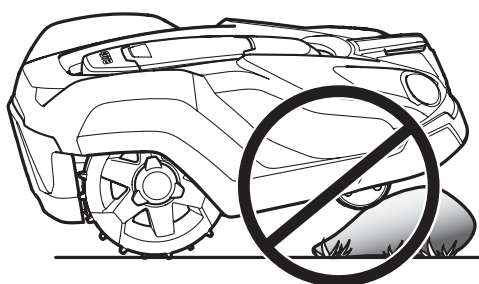
Il rasaerba robotizzato deve essere trasferito manualmente dall'area principale alla secondaria quando si deve tagliare l'erba dell'area secondaria. È necessario ricorrere alla modalità operativa *Area secondaria* quando il rasaerba robotizzato non è in grado di spostarsi autonomamente dall'area secondaria alla stazione di ricarica *vedere 5.1 Selezione della modalità operativa Start a pagina 37*. In questa modalità, il rasaerba robotizzato non cerca mai la stazione di ricarica e continua a tagliare il prato finché la batteria non si esaurisce. Quando la batteria è scarica, il rasaerba robotizzato si arresta e sul display viene visualizzato il messaggio *Necessita carica manuale*. Quindi, posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica per caricare la batteria. Se l'area principale deve essere tagliata subito dopo la ricarica, premere il pulsante **START** e selezionare *Area principale* prima di chiudere il portello.



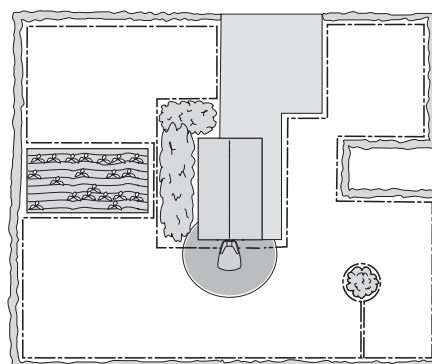
3012-1073



3012-686



3012-1064

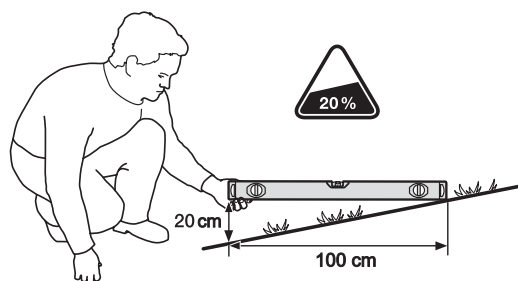


3012-971

INSTALLAZIONE

Passaggi durante il taglio

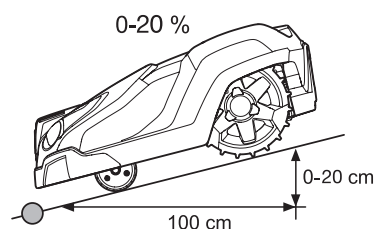
Evitare di creare passaggi e aree lunghi e stretti (inferiori a 1,5 - 2 metri). Durante il taglio, il rasaerba robotizzato potrebbe permanere nel passaggio o nell'area per un tempo prolungato. In tal caso, l'erba si appiattisce.



3012-1088

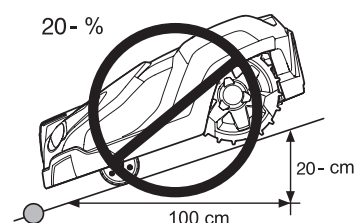
Pendenze

Il rasaerba robotizzato può operare anche su aree di lavoro in pendenza. La pendenza massima è definita come unità percentuali (%). La pendenza in percentuale è calcolata come differenza di altezza in centimetri per ogni metro. Se, per esempio la differenza di altezza è di 20 cm, la pendenza è del 20%. Fare riferimento alla figura.



3012-1055

Il cavo perimetrale può essere posato su una pendenza inferiore al 20%.



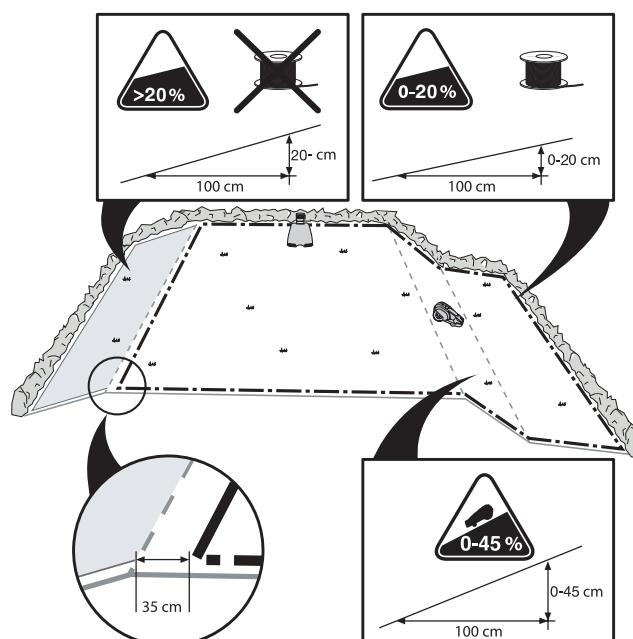
3012-1056

Il cavo perimetrale non deve essere posato su una pendenza superiore al 20%. È possibile che il rasaerba robotizzato faccia fatica a cambiare direzione in questo punto. Il rasaerba robotizzato si ferma e viene visualizzato il messaggio di guasto *Fuori area di lavoro*. Il rischio è maggiore in condizioni di umidità, dato che le ruote possono scivolare sull'erba bagnata.

Comunque, nel caso in cui sia presente un ostacolo (ad es. una recinzione o una fitta siepe) che il rasaerba robotizzato potrebbe incontrare, il cavo perimetrale può essere posizionato lungo una pendenza superiore al 20%.

All'interno dell'area di lavoro, il rasaerba robotizzato è in grado di tagliare zone con pendenza fino al 45%. Le aree di maggiore pendenza devono essere isolate con il cavo perimetrale.

Quando una zona di confine dell'area di lavoro presenta una pendenza superiore al 20%, il cavo perimetrale va collocato su una superficie piana a circa 35 cm dall'inizio della pendenza.



3012-567

INSTALLAZIONE

Posa del cavo perimetrale

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

- Tagliare l'erba molto bassa con un rasaerba standard o un decespugliatore nel punto in cui verrà posato il cavo. In tal modo è più facile sistemare il cavo a contatto con il terreno e si riduce il rischio che il rasaerba robotizzato tagli il cavo o ne danneggi l'isolamento.
- Accertarsi di posare il cavo perimetrale vicino al terreno e fissare i picchetti vicini tra loro a circa 75 cm l'uno dall'altro. Il cavo deve trovarsi vicino al terreno, così che non possa essere tagliato prima che le radici dell'erba vi siano cresciute sopra.
- Usare un martello per inserire i picchetti nel terreno. Fare attenzione quando si inseriscono i picchetti e accertarsi che il cavo non sia sotto sforzo. Evitare piegature rigide del cavo.

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

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

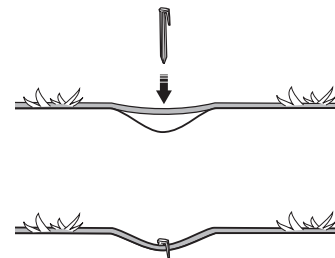
Usare l'astina di misurazione in dotazione come guida per l'installazione del cavo perimetrale. In questo modo è possibile impostare la distanza corretta tra il cavo perimetrale e il perimetro/ostacolo. L'astina di misurazione è separata dalla confezione.

INFORMAZIONE IMPORTANTE

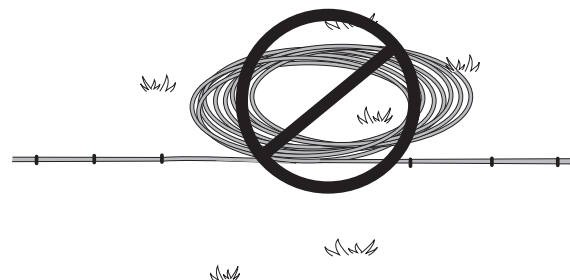
Il cavo in più non deve essere avvolto in bobine al di fuori del cavo perimetrale. Tale azione potrebbe arrestare il rasaerba robotizzato.

Occhiello per il collegamento del cavo guida

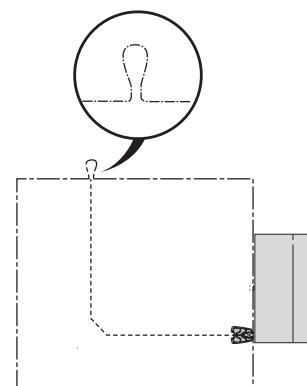
Per facilitare il collegamento del cavo guida al cavo perimetrale, è consigliabile creare un occhiello con circa 20 cm di cavo perimetrale extra in corrispondenza del punto in cui sarà poi collegato il cavo guida. È consigliabile stabilire la collocazione del cavo guida prima di posizionare il cavo perimetrale.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



3018-085



3012-281



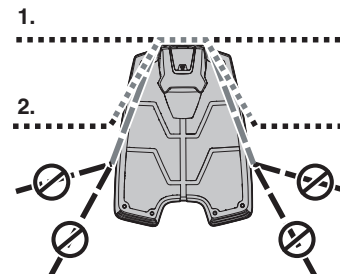
3018-172

INSTALLAZIONE

Posa del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica

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

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

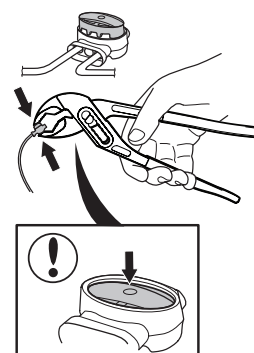


3012-1065

Giunzione del cavo perimetrale

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

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



3012-1323

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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.

INSTALLAZIONE

3.5 Collegamento del cavo perimetrale

Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica.

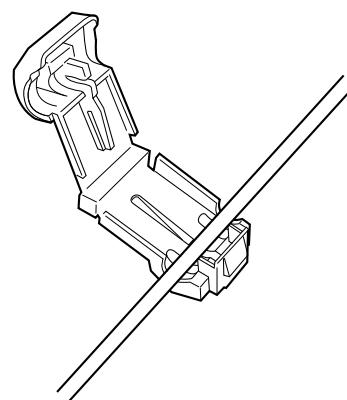
INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

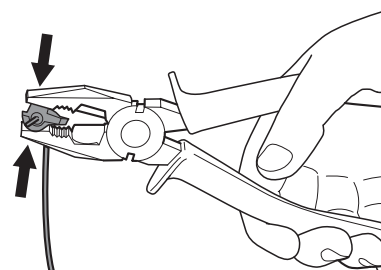
1. Inserire le estremità dei cavi nel connettore.
 - Aprire il connettore.
 - Posizionare il cavo nella scanalatura del connettore.
2. Premere i connettori insieme usando un paio di pinze. Premere finché non si sente uno scatto.
3. Tagliare l'eventuale cavo perimetrale in eccesso. Tagliare a 1 o 2 cm sopra ciascun connettore.
4. Inclinare il coperchio di protezione della stazione di ricarica in avanti e far passare le estremità del cavo in ciascun canale nella parte posteriore della stazione di ricarica. Premere il connettore sui pin di contatto della stazione di ricarica contrassegnati con AL (sinistra) e AR (destra)
5. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. Questo rende più semplice ricollegare i cavi correttamente quando per esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.

INFORMAZIONE IMPORTANTE

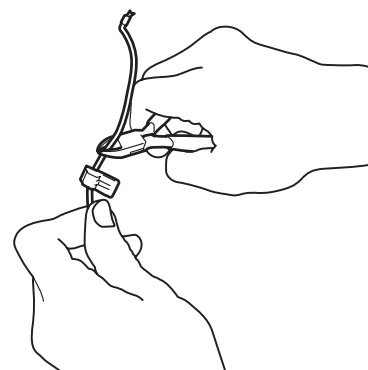
Il connettore destro deve essere collegato allo spinotto metallico destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra del cavo al connettore sinistro.



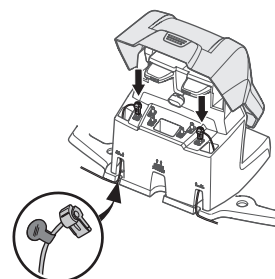
3012-284



3012-264



3012-265



3012-1091

INSTALLAZIONE

3.6 Installazione del cavo guida

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

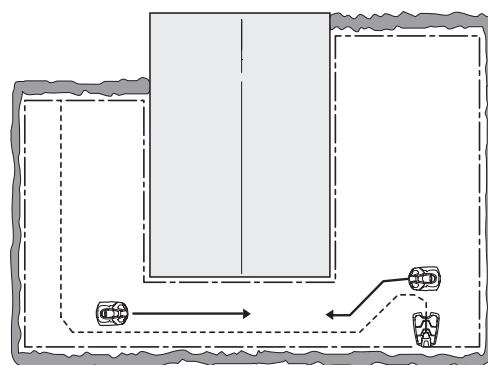
Il cavo guida viene utilizzato dal rasaerba robotizzato per trovare la strada di ritorno alla stazione di ricarica, ma anche per dirigersi verso le zone difficili da raggiungere del giardino.

Possono essere collegati fino a due cavi guida (un solo cavo guida per Automower® 320).

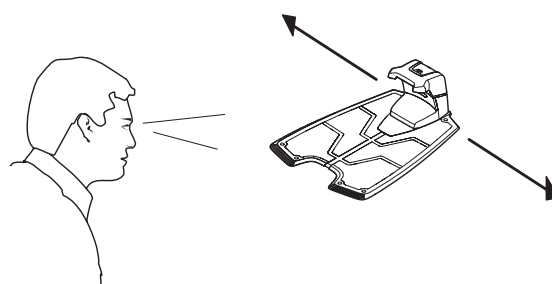
Azionare il rasaerba robotizzato a distanze diverse dal cavo guida per ridurre il rischio di tracciare solchi. L'area accanto al cavo usata dal rasaerba robotizzato è chiamata Corridoio. Più ampio è il corridoio consentito dall'installazione, minore è il rischio di formare solchi. Durante l'installazione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

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

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



3012-1074



3012-1100

INFORMAZIONE IMPORTANTE

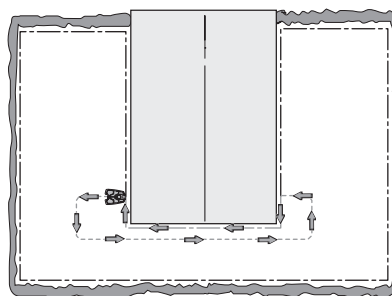
Assicurarsi di avere tutto lo spazio libero possibile alla sinistra del cavo guida, osservando frontalmente la stazione di ricarica.

INSTALLAZIONE

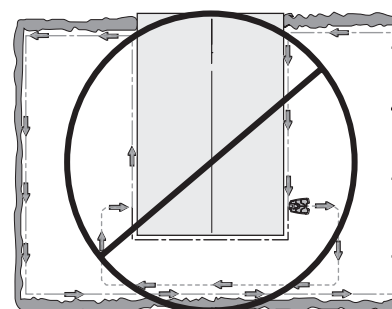
Posa e collegamento del cavo guida

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

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

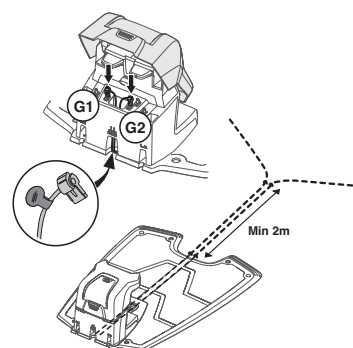


3012-557



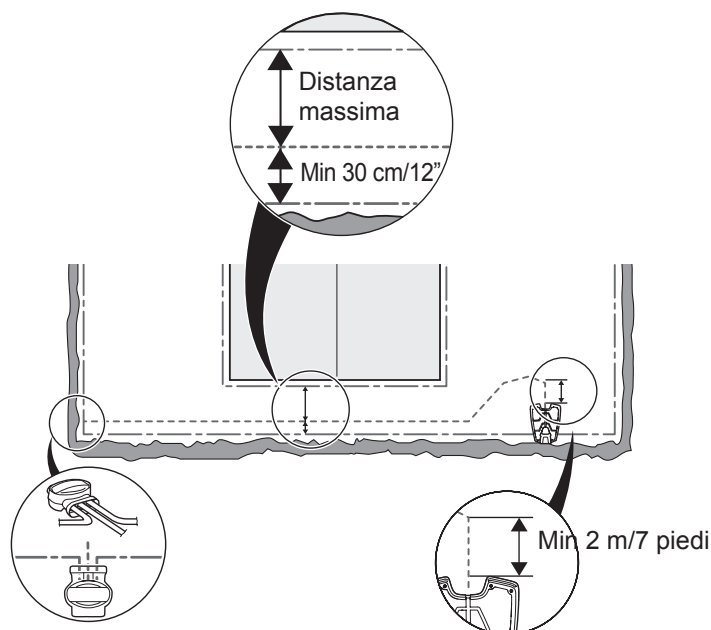
3012-556

2. Inclinare in avanti il coperchio superiore della stazione di ricarica e condurre il cavo guida nel canale che porta alla connessione di guida.
3. Montare il connettore sul cavo guida come già fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate nella sezione 3.5 *Collegamento del cavo perimetrale*. Collegarlo allo spinotto sulla stazione di ricarica indicato con Guida 1 (Guida 1 o Guida 2 per Automower® 330X).
4. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. Questo rende più semplice ricollegare i cavi correttamente quando per esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.
5. Stendere il cavo guida dritto sotto la piastra di ricarica e quindi almeno 2 metri direttamente fuori dal bordo anteriore della piastra.



3012-1092

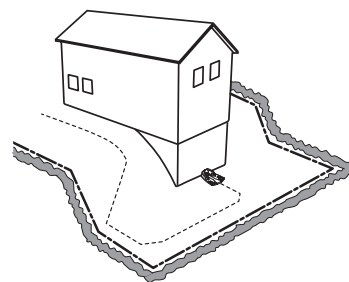
Durante la posa del cavo guida, accertarsi di mantenere uno spazio sufficiente a sinistra del cavo guida (ponendosi di fronte alla stazione di ricarica). La distanza tra il cavo perimetrale e il cavo guida deve tuttavia essere sempre di almeno 30 cm.



3012-951

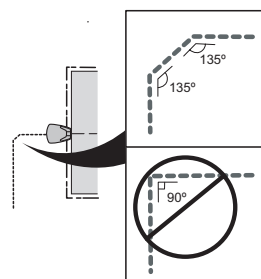
INSTALLAZIONE

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



3018-061

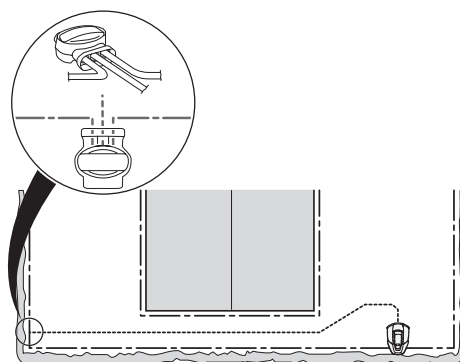
Nella posa del cavo evitare angoli acuti. Per il rasaerba robotizzato diventa difficile seguire il cavo guida.



3012-953

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

Sollevare il cavo perimetrale. Tagliare il cavo perimetrale usando per esempio un tagliafilì. Il collegamento del cavo guida è più facile se è stato fatto un occhiello sul cavo perimetrale, come indicato nella descrizione precedente. *Vedere Occhiello per il collegamento del cavo guida a pagina 25.*



3012-954

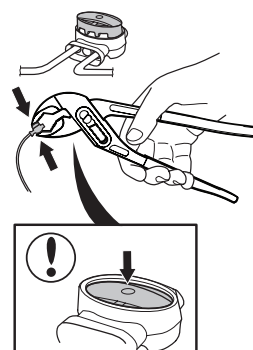
7. Collegare il cavo guida al cavo perimetrale usando un giunto.

Inserire il cavo perimetrale in ognuno dei fori del giunto. 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 delle pinze per comprimere completamente il pulsante sul giunto.

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

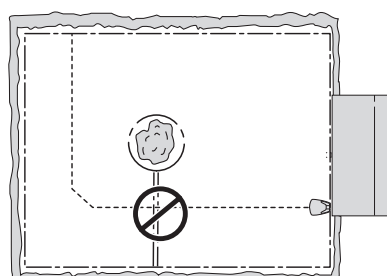
8. Fissare con picchetti o interrare la giunzione nel prato.



3012-1323

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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



3018-073

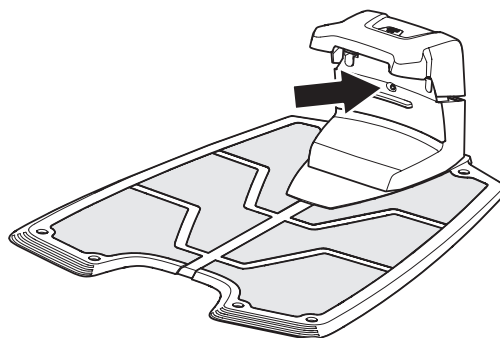
INSTALLAZIONE

3.7 Controllo dell'installazione

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

- Luce verde fissa = il segnale è buono.
- Luce verde lampeggiante = il sistema del cavo è spento e il rasaerba robotizzato è in modalità ECO. *Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 60.*
- Luce blu lampeggiante = interruzione nel cavo perimetrale, segnale assente.
- Luce rossa lampeggiante = interruzione dell'antenna nella piastra della stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un rivenditore autorizzato.
- Luce blu fissa = segnale debole. Questa situazione può essere dovuta all'anello perimetrale troppo lungo o al cavo danneggiato. Se il rasaerba robotizzato funziona comunque, ciò non costituisce un problema.
- Luce rossa fissa = guasto nella scheda elettronica della stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un rivenditore autorizzato.

Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 80, se la luce della spia non è verde fissa o lampeggiante.



3012-1066

INSTALLAZIONE

3.8 Primo avviamento e calibratura

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

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

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

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

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

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

INFORMAZIONE IMPORTANTE

Usare il Memo a pagina 2 per annotare il codice PIN.

3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica

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

La funzione di test si trova nel menu *Installazione > Trovare la stazione di ricarica > Panoramica* del rasaerba robotizzato. Per maggiori informazioni, vedere *Panoramica > Test a pagina 52*.

Se è installato più di un cavo guida, il test deve essere effettuato su tutti i cavi guida.

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

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

G1	G2	Left	Right	CS
3 mins CW 9	3 mins CW 3	11 mins CW2-7		max
Test	Test	Test	Test	

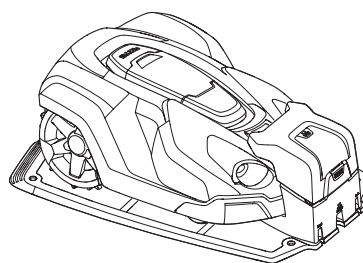
3012-NNN

4 Uso

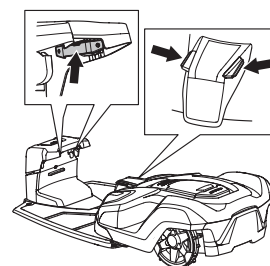
4.1 Caricamento di una batteria scarica

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

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



3012-1046



3012-1070



AVVERTENZA

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



1001-003



AVVERTENZA

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



3012-663



AVVERTENZA

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

4.2 Utilizzo del timer

Il prato non deve essere tagliato di frequente per ottenere un miglior risultato di falciatura. Utilizzare la funzione timer (vedere 6.3 *Timer a pagina 42*) per evitare un prato calpestato e ottenere la massima durata dal rasaerba robotizzato.

Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa 135 m² per ora e giorno (90 m² per Automower® 320). Per esempio: se l'area di lavoro è di 1.200 m², il rasaerba robotizzato deve essere in funzione per 9 ore al giorno (13 ore per Automower® 320). I tempi sono approssimativi e dipendono, ad esempio, dalla qualità dell'erba, dall'affilatura della lama e dall'età della batteria.

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

Per impostazione di fabbrica, il rasaerba robotizzato funziona ventiquattr'ore su ventiquattro, sette giorni su sette.

Se le dimensioni dell'area di lavoro lo permettono, la qualità dell'erba può migliorare ulteriormente se viene tagliata ogni due giorni invece di qualche ora ogni giorno. Inoltre, l'erba trae beneficio da un riposo completo per almeno tre giorni ogni mese.

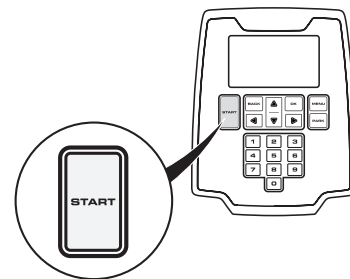
La capacità massima di 3200 m² per l'Automower® 330X e 2200 m² per l'Automower® 320, si ottiene solo quando il rasaerba robotizzato viene utilizzato 24 ore al giorno, sette giorni alla settimana.

4.3 Avviamento

1. Premere il pulsante **STOP** per aprire il portello del pannello di comando.
2. Posizionare l'interruttore principale su 1..
3. Inserire il codice PIN.
4. Premere il pulsante Start.
5. Effettuare la selezione della modalità operativa necessaria. *Vedere 5.1 Selezione della modalità operativa Start a pagina 37*
6. Chiudere il portello entro 10 secondi.

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

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

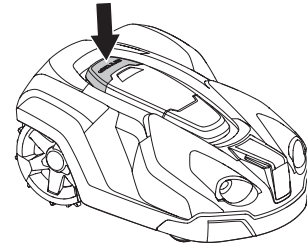


3012-1204

4.4 Arresto

1. Premere il pulsante **STOP**.

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

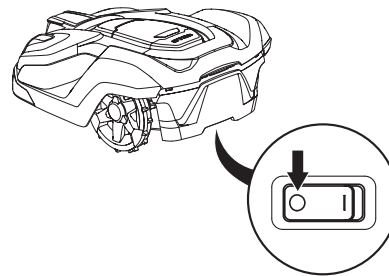


3012-1044

4.5 Spegnimento

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

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



3012-1060

4.6 Regolazione dell'altezza di taglio

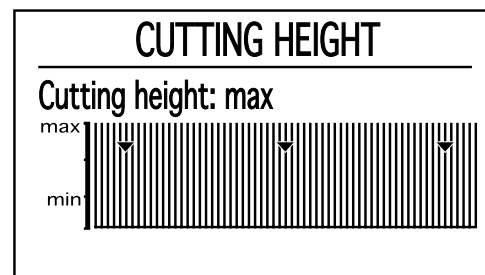
È possibile regolare l'altezza di taglio da MIN (2 cm) a MAX (6 cm) in nove incrementi.

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

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

Per regolare l'altezza di taglio procedere come segue.

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il rasaerba robotizzato e aprire il portello.
2. Premere il pulsante **MENU** per accedere al menu principale.
3. Spostare il cursore con i tasti freccia per selezionare *Altezza di taglio*.
 - Premere il tasto freccia su per aumentare l'altezza di taglio.
 - Premere il tasto freccia giù per diminuire l'altezza di taglio.
4. Premere **OK**.



3012-1237

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

PANNELLO DI COMANDO

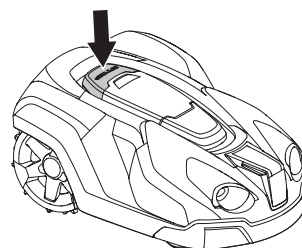
5 Pannello di comando

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

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.

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

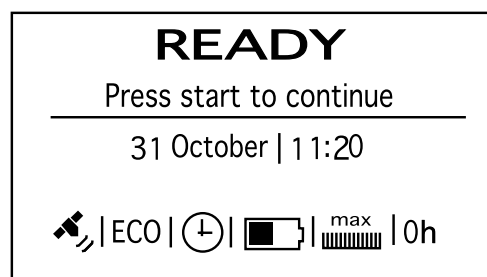
- Informazioni operative, p. es. *IN TAGLIO*, *PARCHEGGIATO* o *IN TIMER*. Se il pulsante di arresto viene premuto quando il rasaerba robotizzato è in funzione, viene visualizzato quello che stava facendo appena prima che fosse arrestato, per esempio *IN TAGLIO* o *IN RICERCA*. Viene visualizzato il testo *PRONTO* se il rasaerba robotizzato non è in alcuna modalità operativa specifica, per esempio se l'interruttore principale è stato appena acceso.
- Data e orologio mostrano l'ora corrente.
- Non applicabile per l'Automower® 320. Il simbolo del satellite viene visualizzato quando viene attivata la navigazione GPS. Il simbolo (A) viene visualizzato quando il rasaerba robotizzato rileva un numero sufficiente di satelliti GPS. Il simbolo (B) viene visualizzato quando il rasaerba robotizzato non rileva un numero sufficiente di satelliti GPS. Il simbolo (A) lampeggia durante i primi giorni di funzionamento del rasaerba robotizzato, poiché sta raccogliendo informazioni GPS sull'installazione.
- Viene visualizzato ECO se il rasaerba robotizzato è impostato in modalità ECO.
- L'orologio indica l'avvenuta configurazione delle impostazioni del timer. L'icona dell'orologio è bianca (A) se il rasaerba robotizzato può tagliare l'erba a seguito delle impostazioni del timer ed è nera (B) se il rasaerba non può tagliare. Il simbolo (C) viene visualizzato se il rasaerba non viene utilizzato a causa del Timer stagionale. Se si sceglie la modalità di funzionamento Non considerare il timer, viene visualizzato il simbolo (D).
- Lo stato della batteria mostra la carica residua della batteria. Se il rasaerba robotizzato è in fase di carica, il simbolo (A) lampeggia sopra la batteria. Se il rasaerba robotizzato viene posizionato nella stazione di carica senza però effettuare la ricarica, viene visualizzato il simbolo (B).
- L'impostazione di regolazione dell'altezza viene visualizzata come scala/valore numerico.
- 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.
- Se viene utilizzata la funzione Profili, viene visualizzato il nome del profilo attivo. Un asterisco accanto al nome indica che il profilo presenta modifiche non salvate.



3012-1044



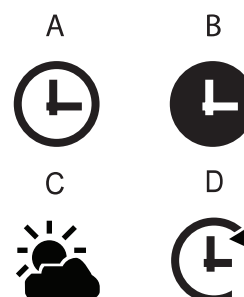
3012-1094



3012-1260



3012-570



3012-1265



3012-569

PANNELLO DI COMANDO

La tastiera è formata da sei gruppi di tasti:

- Il pulsante **START** viene utilizzato per attivare il rasaerba robotizzato. Normalmente, è l'ultimo pulsante da premere prima di chiudere il portello del display.
- I pulsanti **Back** e **OK** vengono utilizzati per navigare nel menu. Il pulsante **OK** viene utilizzato anche per confermare le impostazioni nel menu.
- I tasti freccia consentono di navigare nel menu, ma anche di effettuare le selezioni in alcune opzioni di impostazione.
- Il pulsante **MENU** consente di accedere al menu principale.
- Il pulsante **PARK** viene utilizzato per inviare il rasaerba robotizzato alla stazione di ricarica.
- I numeri vengono utilizzati per immettere le impostazioni, per esempio il codice PIN, l'ora o la direzione di uscita. Possono inoltre essere usati per immettere una combinazione di numeri come scelta rapida per i vari menu. *Vedere 6.1 Menu principale a pagina 40*



3012-1094

5.1 Selezione della modalità operativa Start

Quando è stato premuto il pulsante **START**, possono essere scelte le seguenti modalità operative.

Area principale

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

Area secondaria

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

La selezione di Area secondaria offre tre opzioni:

- **Tagliare fino esaurim. batteria**
Questa opzione è adatta per un'area secondaria ampia che richiede più di 90 minuti per essere tagliata.
- **Tagliare per 90 min**
Questa opzione è adatta per evitare tagli non necessari e l'effetto erba calpestata in un'area secondaria di piccola/media grandezza.
- **Tagliare per 30 min**
Questa opzione è adatta per evitare tagli non necessari e l'effetto erba calpestata in un'area secondaria piccola.

Se il rasaerba robotizzato si ricarica in modalità *Area secondaria*, raggiungerà la carica completa, si muoverà di circa 50 cm e poi si fermerà. Ciò indica che è carico e pronto per iniziare a tagliare.

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

CLOSE HATCH TO START

- ☒ **Main area**
- ☐ Secondary area ►
- ☐ Override timer ►
- ☐ Spot cutting

3012-1222

PANNELLO DI COMANDO

Non considerare il timer

Tutte le impostazioni effettuate del timer possono essere temporaneamente ignorate selezionando *Non considerare il timer*. È possibile ignorare il timer per 1, 3 o 5 giorni.

Taglio a spirale

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

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

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

5.2 Selezione della modalità operativa parcheggio

Quando viene premuto il pulsante **PARK** possono essere scelte le seguenti modalità operative.

Parchegg. fino a nuovo ordine

Il rasaerba robotizzato rimane nella stazione di ricarica fino a quando non viene selezionata un'altra modalità operativa premendo il pulsante **START**.

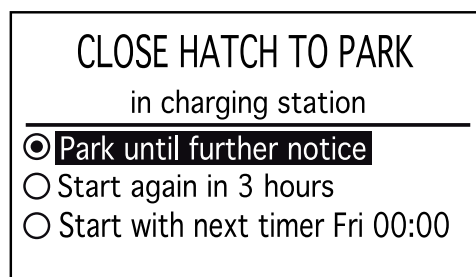
Inizia nuovamente tra 3 ore

Il rasaerba robotizzato rimane nella stazione di ricarica per tre ore e poi ritorna automaticamente al funzionamento normale. Questa modalità operativa è adatta se occorre una pausa, per esempio per un'irrigazione temporanea o per divertirsi a giocare sul prato.

Inizia con il nuovo timer

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

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



3012-1223

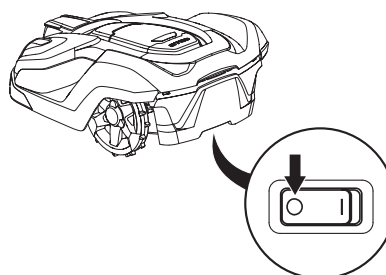
PANNELLO DI COMANDO

5.3 Interruttore principale

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

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

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



3012-1060

5.4 Pulsante PARK della stazione di ricarica

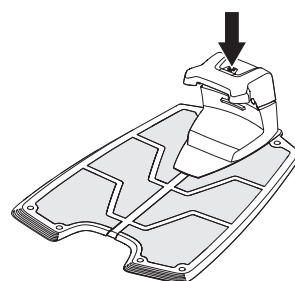
Questa sezione non si applica ad Automower® 320.

Il pulsante PARK della stazione di ricarica viene utilizzato per richiamare il rasaerba robotizzato alla stazione di ricarica.

Il pulsante PARK sulla tastiera del rasaerba robotizzato ha la stessa funzione. Il pulsante PARK della stazione di ricarica è utile per esempio quando il rasaerba robotizzato opera in un'area di lavoro estesa e la stazione di ricarica è più accessibile.

Un LED sul pulsante PARK si accende fisso quando è stato premuto il pulsante. Il LED si spegne quando il rasaerba robotizzato è parcheggiato nella stazione di ricarica.

Il rasaerba robotizzato rimane parcheggiato nella stazione di ricarica fino a che non viene premuto il pulsante **START** sulla tastiera del rasaerba robotizzato.



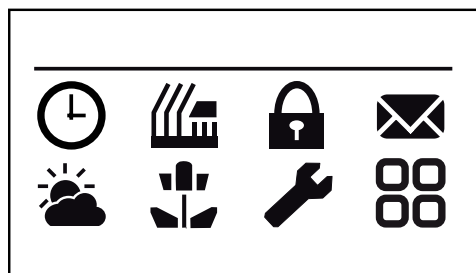
3012-1215

6 Funzioni dei menu

6.1 Menu principale

Il menu principale comprende le opzioni seguenti.

- *Timer*
- *Altezza di taglio*
- *Sicurezza*
- *Messaggi*
- *Timer stagionale*
- *Installazione*
- *Impostazioni*
- *Accessori*



3012-1264

Sono presenti diversi sottomenu sotto ciascuna opzione. È possibile accedere a tutte le funzioni per impostare il rasaerba robotizzato tramite le funzioni elencate sopra.

Esplorazione dei menu

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



3012-1094

Sottomenu

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

Mo	Tu	We	Th	Fr	Sa	Su
☒ Run Monday						
Period 1				00:00 – 24:00		
Period 2				-----		
Copy		Overview		Reset		

3012-1225

FUNZIONI DEI MENU

6.2 Struttura dei menu

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

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

	Timer Il prato non deve essere tagliato di frequente per ottenere un miglior risultato di falciatura. Di conseguenza, è importante limitare il tempo di funzionamento con la funzione timer se l'area di lavoro è inferiore alla capacità di lavoro del rasaerba robotizzato. La funzione del timer è inoltre lo strumento ideale per controllare in quali momenti il rasaerba robotizzato non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino.
	Altezza di taglio È possibile regolare l'altezza di taglio da MIN (2 cm) a MAX (6 cm). Nella prima settimana dopo una nuova installazione, l'altezza di taglio deve essere impostata su MAX per evitare di danneggiare il cavo. Dopo questo periodo, l'altezza di taglio può essere ridotta gradualmente ogni settimana fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.
	Sicurezza In questo menu è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra rasaerba robotizzato e stazione di ricarica. È possibile scegliere tra tre livelli di sicurezza, ma è anche possibile definire la propria combinazione di funzioni di sicurezza.
	Messaggi In questo menu possono essere consultati messaggi di cronologia, di guasto e informativi. In relazione ad alcuni dei messaggi di guasto più comuni, sono forniti suggerimenti e consigli per aiutare a correggere il guasto. <i>Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 76.</i>
	Timer stagionale Questa funzione consente al rasaerba robotizzato di regolare automaticamente i tempi di falciatura in base a quanto cresce l'erba. Quando il tempo è propizio per la crescita dell'erba, il rasaerba robotizzato la falcia più spesso; quando la crescita dell'erba è più lenta, il rasaerba robotizzato trascorrerà automaticamente meno tempo sul prato.
	Installazione Questo menu viene utilizzato per guidare il rasaerba robotizzato in parti remote dell'area di lavoro e controllare come il rasaerba robotizzato cerca la stazione di ricarica. Per molte aree di lavoro è possibile mantenere le impostazioni di fabbrica ovvero consentire al rasaerba stesso di combinare i vari metodi di ricerca e le impostazioni di base.
	Impostazioni Questa selezione consente di modificare le impostazioni generali del rasaerba robotizzato come la data e l'ora.
	Accessori Questo menu gestisce le impostazioni per gli accessori montati sul rasaerba. Contattare il proprio rivenditore per informazioni su quali sono gli accessori adatti per il proprio rasaerba robotizzato.

FUNZIONI DEI MENU

6.3 Timer



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

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

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

Per impostazione di fabbrica, il timer non è attivo e il rasaerba robotizzato funziona tutto il giorno, sette giorni su sette. Questa impostazione è adatta normalmente per un'area di lavoro corrispondente al massimo rendimento del rasaerba robotizzato, vale a dire 3.200 m² (2.200 m² per Automower® 320).

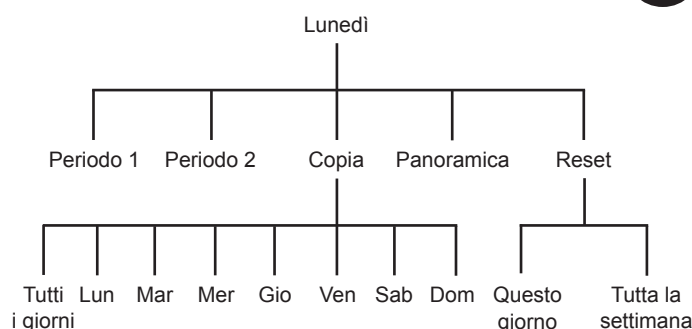
Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa 135 m² per ora e giorno (90 m² per Automower® 320). Per esempio: se l'area di lavoro è di 1.200 m², il rasaerba robotizzato deve essere in funzione per circa 9 ore al giorno (circa 13 ore per Automower® 320).

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

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

Questa tabella vale per l'Automower® 320

Area di lavoro	Giorni lavorativi alla settimana	Ore di lavoro al giorno	Intervallo di tempo suggerito
500 m ²	5	7,5 h	07:00 - 14:30
	7	5,5 h	07:00 - 12:30
750 m ²	5	11,5 h	07:00 - 18:30
	7	8 h	07:00 - 15:00
1000 m ²	5	15,5 h	07:00 - 22:30
	7	11 h	07:00 - 18:00
1250 m ²	5	19 h	04:00 - 23:00
	7	13,5 h	07:00 - 20:30
1500 m ²	5	23 h	00:00 - 23:00
	7	16,5 h	07:00 - 23:30



Mo Tu We Th Fr Sa Su

☒ Run Monday
 Period 1 00:00 – 24:00
 Period 2 -----

Copy Overview Reset

3012-1225

FUNZIONI DEI MENU

1750 m ²	6	22,5 h	00:00 - 22:30
	7	19 h	04:00 - 23:00
2000 m ²	7	22 h	00:00 - 22:00
2200 m ²	7	24 h	00:00 - 24:00

Questa tabella vale per l'Automower® 330X

Area di lavoro	Giorni lavorativi alla settimana	Ore di lavoro al giorno	Intervallo di tempo suggerito
500 m ²	5	5,5 h	07:00 - 12:30
	7	4 h	07:00 - 11:00
750 m ²	5	8 h	07:00 - 15:00
	7	5,5 h	07:00 - 12:30
1000 m ²	5	10,5 h	07:00 - 17:30
	7	7,5 h	07:00 - 14:30
1250 m ²	5	13 h	07:00 - 20:00
	7	9,5 h	07:00 - 16:30
1500 m ²	5	16 h	07:00 - 23:00
	7	11,5 h	07:00 - 18:30
1750 m ²	5	18,5 h	05:00 - 23:30
	7	13 h	07:00 - 20:00
2000 m ²	5	21 h	02:00 - 23:00
	7	15 h	07:00 - 22:00
2250 m ²	5	23,5 h	00:00 - 23:30
	7	17 h	07:00 - 24:00
2500 m ²	6	22 h	01:00 - 23:00
	7	19 h	04:00 - 23:00
2750 m ²	6	24 h	00:00 - 24:00
	7	20,5 h	03:00 - 23:30
3000 m ²	7	22,5 h	01:00 - 23:30
3200 m ²	7	24 h	00:00 - 24:00

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

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

Utilizzare il tasto freccia giù per selezionare la casella di spunta e quindi premere **OK**. Solo ora è possibile impostare il timer. Il rasaerba robotizzato taglierà solo nei giorni che sono stati attivati.

Copia

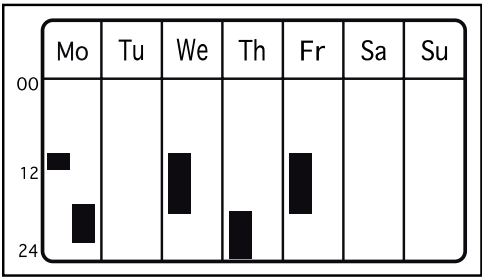
Utilizzare questa funzione per copiare le impostazioni del giorno corrente in altri giorni.

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

FUNZIONI DEI MENU

Panoramica

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



3012-1235

Reset

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

Questo giorno

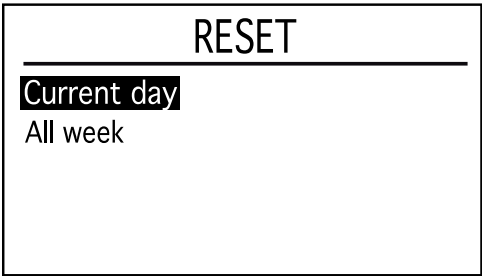
Ripristina il giorno selezionato nel sistema a schede.

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

Tutta la settimana

Ripristina tutti i giorni della settimana.

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



3012-1236

FUNZIONI DEI MENU

6.4 Altezza di taglio

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

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

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



Altezza di taglio

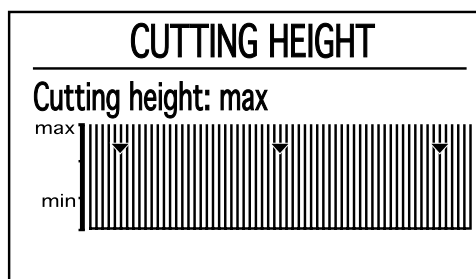
Altezza di taglio

Per aumentare l'altezza di taglio

1. Utilizzare il tasto freccia su per aumentare l'altezza fino al valore desiderato; in alternativa è possibile immettere direttamente un numero utilizzando il tastierino numerico.
2. Premere **OK** per confermare.

Per ridurre l'altezza di taglio

1. Utilizzare il tasto freccia giù per diminuire l'altezza fino al valore desiderato; in alternativa è possibile immettere direttamente un numero utilizzando il tastierino numerico.
2. Premere **OK** per confermare.



3012-1237

FUNZIONI DEI MENU

6.5 Sicurezza

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



Livello sicurezza

È possibile scegliere tra tre livelli di sicurezza, ma è anche possibile definire la propria combinazione di funzioni di sicurezza.

L'impostazione di fabbrica è il livello di sicurezza Medio.

Utilizzare i tasti freccia su e giù per selezionare un livello 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.

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

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

Tempo di blocco

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

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

Richiesta PIN

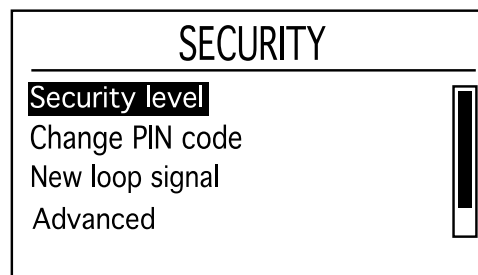
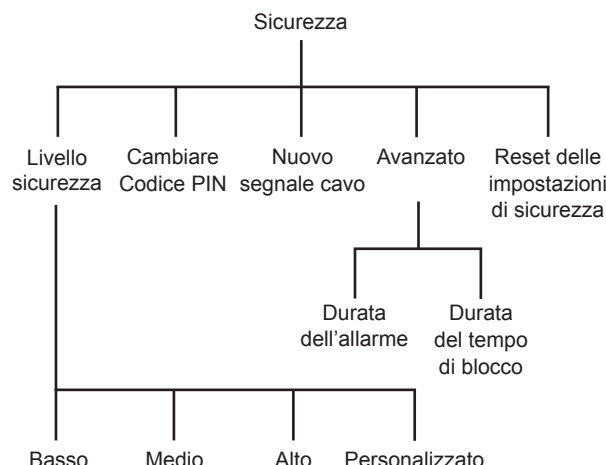
Questa funzione prevede che il rasaerba robotizzato richieda il codice PIN ogni volta che si apre il portello. È necessario immettere il codice PIN corretto per usare il rasaerba robotizzato.

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

Allarme

Questa funzione prevede l'attivazione di un allarme acustico se non si inserisce il codice PIN entro 10 secondi 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.

Italiano - 46



3012-1237

FUNZIONI DEI MENU

Personalizzato

Questo menu consente di personalizzare e combinare le funzioni di sicurezza disponibili secondo le esigenze dell'utente.

Tempo di blocco

Attiva o disattiva la richiesta del PIN, dopo un certo numero di giorni. Il numero di giorni può essere impostato in *Sicurezza - Avanzato*.

NOTA! Il Tempo di blocco è la più importante funzione antifurto; si consiglia caldamente di tenerla sempre attiva.

PIN se fermato

Attiva o disattiva la richiesta del PIN quando è stato premuto il pulsante STOP.

Allarme & PIN se fermato

Attiva o disattiva l'allarme quando è stato premuto il pulsante STOP.

Allarme & PIN se sollevato

Attiva o disattiva l'allarme quando il rasaerba robotizzato viene sollevato, per esempio se viene trasportato.

Può essere necessario disattivare questa funzione in aree di lavoro in cui il rasaerba robotizzato deve essere ripetutamente sollevato a causa di collisioni, per esempio contro pietre o radici degli alberi leggermente in rilievo.

Allarme & PIN se inclinato

Attiva o disattiva l'allarme quando il rasaerba robotizzato viene inclinato, per esempio se viene trasportato.

Cambiare codice PIN

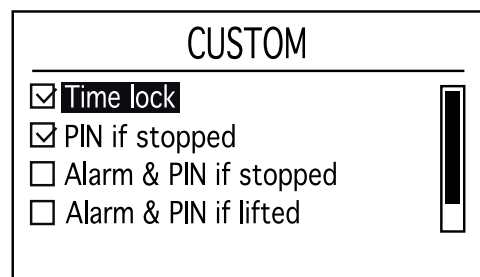
Immettere il nuovo codice PIN e premere **OK**. Confermare immettendo di nuovo lo stesso codice e premendo **OK**. Quando viene cambiato il codice PIN, viene visualizzato per qualche istante sul display il messaggio *Codice PIN accettato*.

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

Nuovo segnale cavo

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

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



3012-1239

FUNZIONI DEI MENU

3. Premere **OK** e attendere la conferma che il segnale del cavo sia stato generato. Questo richiede normalmente circa 10 secondi.

Avanzato

Durata del tempo di blocco

Quando *Tempo di blocco* è attivato, è possibile anche selezionare il numero di giorni per cui il rasaerba robotizzato deve richiedere un codice PIN. Può essere selezionato un valore tra 1 e 90.

L'impostazione di fabbrica è di 30 giorni.

Durata dell'allarme

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

6.6 Messaggi

Con questa funzione è possibile leggere messaggi di cronologia e informativi. In relazione ad alcuni dei messaggi di guasto più comuni, sono forniti suggerimenti e consigli per aiutare a correggere il guasto. *Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 76.*



Messaggi di guasto

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

Se lo stesso messaggio di guasto si ripete più volte, questo può indicare che è necessario correggere l'installazione o regolare il rasaerba robotizzato. *Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 76* per ulteriori informazioni sulle possibili cause di ciascun messaggio.

Per data

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

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

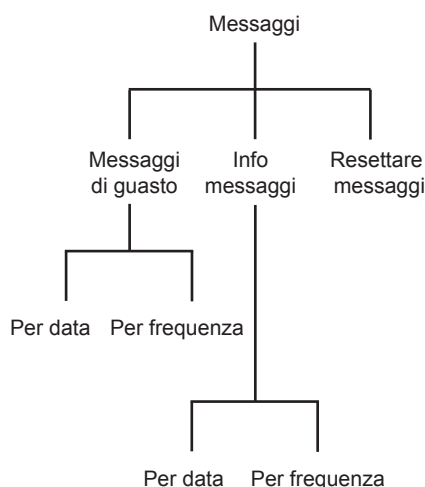
Sono visualizzati inoltre i suggerimenti e i consigli per la risoluzione dei problemi.

Per frequenza

Questo elenco contiene gli ultimi 50 messaggi ordinati per il numero di volte per cui si è verificato lo stesso guasto.

Il numero di volte per cui ciascun messaggio di guasto è stato visualizzato è mostrato a destra.

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



FUNZIONI DEI MENU

Info messaggi

I messaggi visualizzati sul display non causati da un vero e proprio guasto sono invece salvati alla voce *Info messaggi*. Esempi di questo tipo di messaggi sono *Segnale GPS debole* e *Pendenza troppo ripida*. Vedere 9.1 Messaggi di guasto a pagina 76 per ulteriori informazioni sulle possibili cause di ciascun messaggio.

Per data

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

Per frequenza

Questo elenco contiene gli ultimi 50 messaggi ordinati per il numero di volte per cui si è verificato lo stesso guasto.

Resetare messaggi

Per svuotare tutti gli elenchi dei messaggi, selezionare Reset, quindi premere **OK**. Confermare premendo **OK** ancora una volta.



6.7 Timer stagionale

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

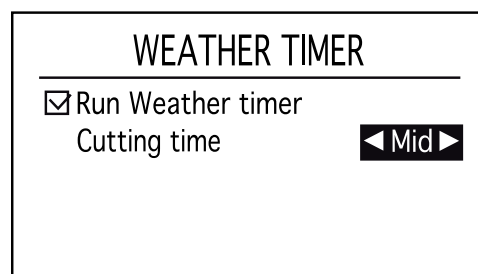
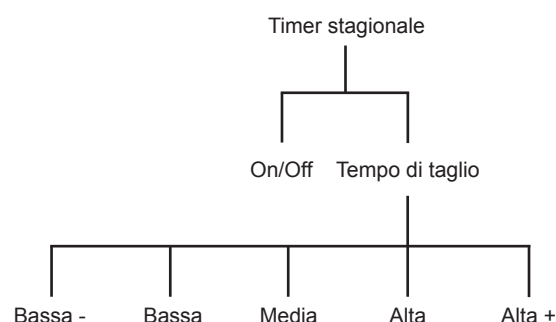
Il rasaerba robotizzato, tuttavia, non resterà in funzione più a lungo del tempo che può essere configurato nelle impostazioni del timer. Per ottenere prestazioni ottimali del timer stagionale, è consigliabile deselezionare solo i periodi in cui il rasaerba robotizzato non deve funzionare quando si imposta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

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

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

Timer stagionale

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



3012-1259

FUNZIONI DEI MENU

Tempo di taglio

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

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

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

6.8 Installazione

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

Individuazione della stazione di ricarica

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

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

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

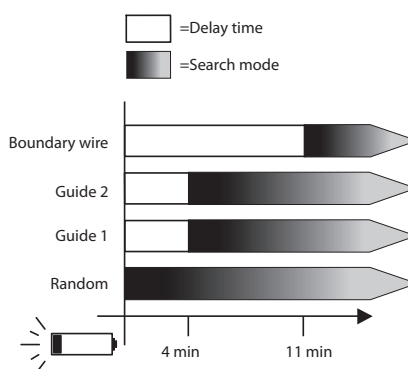
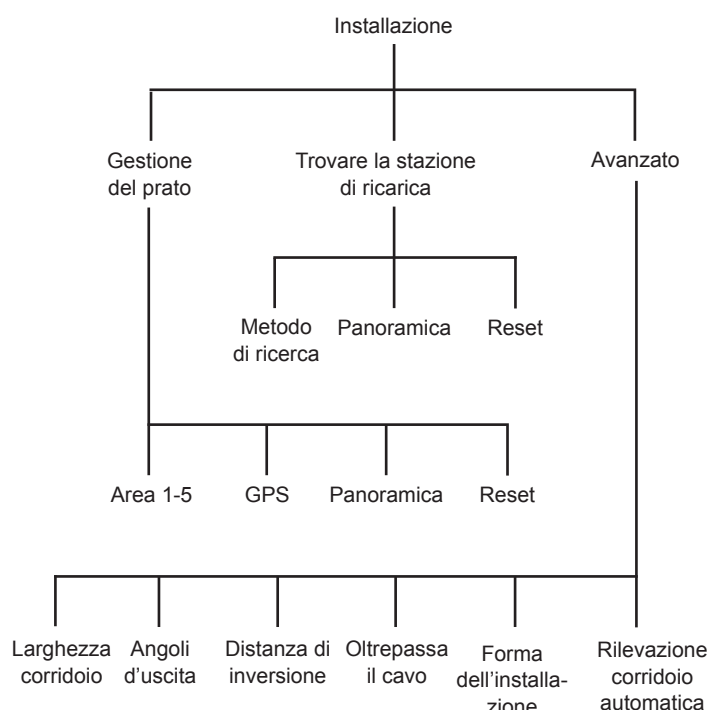
Quando il rasaerba robotizzato non riesce comunque a trovare la stazione di ricarica dopo un periodo specificato di ricerca casuale, inizia anche a cercare i cavi guida e, dopo un ulteriore intervallo di tempo, anche il cavo perimetrale per seguire uno di loro fino alla stazione di ricarica. Questo tempo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

Esempio

Ritardo di 4 minuti per Guida 1 e Guida 2 e 11 minuti per il cavo perimetrale. Il rasaerba robotizzato cerca in modo casuale per 4 minuti e poi cerca i cavi guida per 7 minuti. Se non ha trovato un cavo guida trascorso questo intervallo di tempo, il rasaerba robotizzato cerca ora anche il cavo perimetrale.

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

In generale, un tempo di ritardo elevato diminuisce il rischio di formazione di solchi (il rasaerba robotizzato trova la



3012-1089

FUNZIONI DEI MENU

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

Guida

Accertarsi che sia attivata la casella di spunta *Seguire il cavo guida per rientrare*. In caso contrario, utilizzare il tasto freccia giù per selezionare la casella di spunta, quindi premere **OK**.

Utilizzare i tasti numerici per immettere il tempo di ritardo.

L'Automower® 320 ha solo l'opzione Guida.

Guida > Ritardo Guida 1

Portare il cursore su *Ritardo Guida 1* e immettere il tempo di ritardo in minuti.

Il tempo di ritardo normalmente viene specificato come valore tra 0 e 10 minuti.

Guida > Ritardo Guida 2

Non applicabile per Automower® 320.

Portare il cursore su *Ritardo Guida 2* e immettere il tempo di ritardo in minuti.

Perimetrale

Accertarsi che sia attivata la casella di spunta *Seguire il cavo perimetrale per rientrare*. In caso contrario, utilizzare il tasto freccia giù per selezionare la casella di spunta, quindi premere **OK**.

Utilizzare i tasti numerici per immettere il tempo di ritardo.

Portare il cursore su *Ritardo perimetrale* e immettere il tempo di ritardo in minuti.

Questo tempo è normalmente più lungo per *Guida 1* e *Guida 2* dato che normalmente è meglio che il rasaerba robotizzato segua uno dei cavi guida fino alla stazione di ricarica. Il tempo di ritardo è normalmente specificato come un valore compreso tra 10 e 20 minuti, ma può essere più breve se un cavo guida non è installato ed è improbabile che il rasaerba robotizzato possa trovare la stazione di ricarica attraverso una ricerca casuale.

Se è assolutamente inadeguato seguire il cavo perimetrale all'interno dell'installazione, la casella di spunta *Seguire il cavo perimetrale per rientrare* deve essere disattivata.

Se il rasaerba robotizzato incontra un cavo guida seguendo il cavo perimetrale, fermerà la ricerca lungo il cavo

perimetrale e inizierà a seguire il cavo guida fino alla stazione di ricarica.

Guide	Boundary	Charger
☒ Follow guide home		
Guide1 delay		3min
Guide2 delay		3min
Overview		Reset

3012-1244

Guide	Boundary	Charger
☒ Follow guide home		
Guide1 delay		3 min
Guide2 delay		3 min
Overview		Reset

3012-1245

Guide	Boundary	Charger
☒ Follow boundary home		
Boundary delay		11 min
Overview		Reset

3012-1246

FUNZIONI DEI MENU

Raggio d'azione della stazione di ricarica

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

Utilizzare i tasti freccia sinistra e destra per scegliere il raggio d'azione.

Impostazione	Raggio d'azione
Min	0 m
Media	Circa da 3 a 4 m
Max	Circa da 6 a 8 m

INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

Panoramica

Questa funzione riassume le impostazioni selezionate per ciascun metodo di ricerca. È inoltre possibile verificare che il rasaerba robotizzato sia in grado di seguire i cavi guida e il cavo perimetrale fino alla stazione di ricarica e agganciarsi a quest'ultima senza problemi.

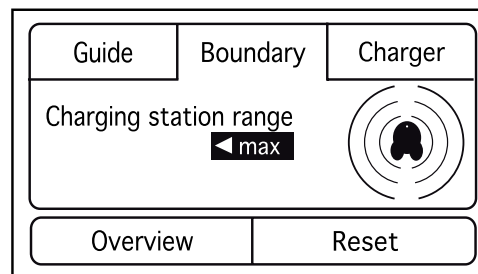
Panoramica > Test

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

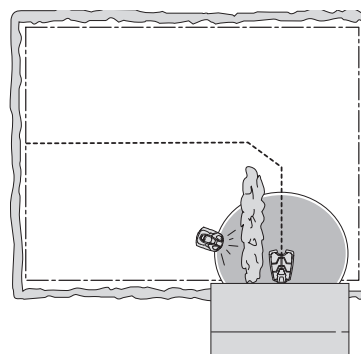
Per verificare le impostazioni selezionate, procedere come segue.

1. Posizionare il rasaerba robotizzato a circa 3 metri dal cavo da verificare (cavo perimetrale o uno dei cavi guida), rivolto verso il cavo.
2. Utilizzare i tasti freccia destra/sinistra per selezionare **Test** sotto il cavo da verificare. Premere **OK**.
3. Premere **START** e chiudere il portello del display.

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



3012-1247



3012-1099

Area 1	Area 2	Area 3	Area 4	Area 5
G1 100m 15% CW 9	G2 100m 15% CW 3			
Test	Test			

3012-1243

FUNZIONI DEI MENU

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

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

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

Usando *Test*, il rasaerba robotizzato marcia alla massima distanza dal cavo definita dalla larghezza del corridoio selezionata.

Gestione del prato

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

Le impostazioni di fabbrica di Automower® 330X usano un GPS integrato per verificare quali aree sono state tagliate e, di conseguenza, quali sono le successive aree da tagliare. Automower® 330X in questo modo può raggiungere automaticamente parti dell'area di lavoro difficili da raggiungere.

Quando è attiva la navigazione GPS, non è necessaria alcuna impostazione manuale.

Le impostazioni di fabbrica di Automower® 320 permettono al rasaerba robotizzato di seguire il cavo guida per 300 metri nel 20% delle volte che lascia la stazione di ricarica.

Area 1-5

È possibile impostare fino a cinque (tre per Automower® 320) aree remote. Sono necessarie diverse selezioni specifiche per consentire al rasaerba robotizzato di raggiungere l'area remota.

Utilizzare il tasto freccia giù per selezionare la casella di spunta e quindi premere **OK**. Solo allora è possibile effettuare le impostazioni manuali.

Area 1	Area 2	Area 3	Area 4	Area 5
☒ Use Area 1				
How? Guide 1 ►				
How far? 100 m				
How often? 15%				
GPS Overview Reset				

3012-1241

FUNZIONI DEI MENU

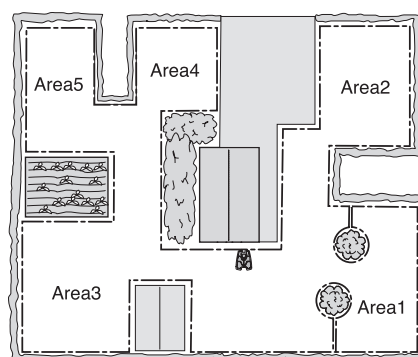
INFORMAZIONE IMPORTANTE

Quando la funzione *Navigazione assistita GPS* è attivata, verrà utilizzata fintantoché è disponibile un servizio GPS - anche se vengono effettuate impostazioni manuali. Solo quando non è disponibile un servizio GPS verranno usate le impostazioni manuali.

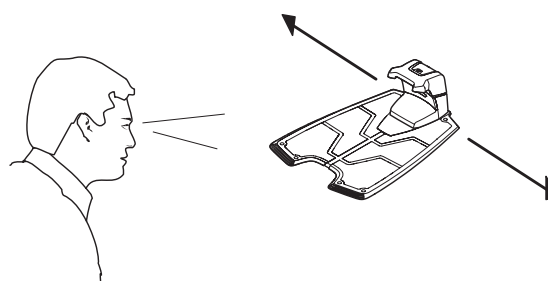
Area X > In che modo?

Specificare destra, sinistra o Guida 1 (anche Guida 2 per Automower® 330X) secondo la direzione in cui si trova l'area rispetto alla stazione di ricarica. La direzione (destra o sinistra) viene considerata osservando frontalmente la stazione di ricarica.

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



3012-1078



3012-1100

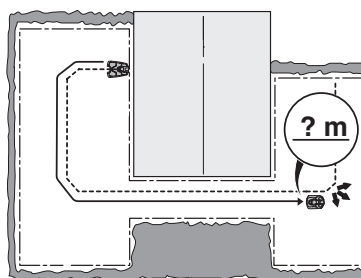
Area X > Fino a che punto?

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

Utilizzare i tasti numerici per specificare la distanza in metri.

Suggerimenti! Utilizzare la funzione *Panoramica > Test* per determinare la distanza dall'area remota. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del rasaerba quando viene premuto STOP.

L'impostazione di fabbrica per Automower® 320 è 300 metri per Guida 1.



3012-1084

Area X > Con che frequenza?

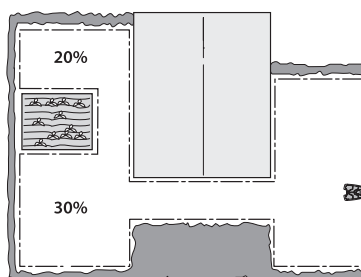
La frequenza con la quale il rasaerba robotizzato deve essere indirizzato all'area remota viene selezionata come proporzione del numero totale di volte che lascia la stazione di ricarica. In tutte le altre occasioni, il rasaerba robotizzato inizia a tagliare alla stazione di ricarica.

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

Confrontare con gli esempi in *7 Esempi di giardino a pagina 66*.

Utilizzare i tasti numerici per specificare la porzione in percentuale.

L'impostazione di fabbrica per Automower® 320 è del 20% per Guida 1.



3012-1086

FUNZIONI DEI MENU

Navigazione assistita da GPS

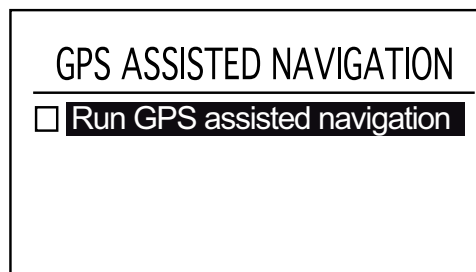
Questa sezione non si applica ad Automower® 320.

La navigazione assistita da GPS utilizza un GPS integrato per verificare quali aree sono tagliate e quindi quali sono le successive aree da tagliare. Dopo un certo numero di giorni di funzionamento, il rasaerba robotizzato crea una mappa dell'area di lavoro e della posa dei cavi guida. In questo modo Automower® 330X può impostare automaticamente la distanza e la proporzione per le zone difficili da raggiungere dell'area di lavoro.

Non è possibile leggere sul display le impostazioni automatiche effettuate dal rasaerba robotizzato.

Consente di attivare/disattivare la navigazione assistita GPS: selezionare "Esegui navigazione assistita GPS" e premere OK.

Nel caso sorgessero problemi con la navigazione assistita GPS, è possibile resettare la mappa GPS del rasaerba robotizzato. Questa operazione solitamente non è necessaria. Per resettare la mappa GPS: selezionare "Resetta la mappa GPS" e premere OK.



3012-1242

INFORMAZIONE IMPORTANTE

Se viene utilizzato lo stesso rasaerba robotizzato per due o più stazioni di ricarica vicine (tra vicini di casa, per esempio), la navigazione assistita da GPS può essere utilizzata solo in una delle aree di lavoro. In caso contrario, la mappa digitale può essere fuorviante e la copertura del prato da parte del rasaerba robotizzato può essere ridotta.

Panoramica

Questa funzione riassume le impostazioni selezionate per ciascuna area. È inoltre possibile verificare le impostazioni di uscita e individuare la distanza dalla stazione di ricarica a un'area remota.

Area 1	Area 2	Area 3	Area 4	Area 5
G1 100m 15% CW 9	G2 100m 15% CW 3			
Test	Test			

3012-1243

Panoramica > Test

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

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

Per verificare le impostazioni selezionate, procedere come segue.

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

FUNZIONI DEI MENU

Come misurare la distanza da un'area remota.

1. Portare il rasaerba robotizzato sulla stazione di ricarica.
2. Nella funzione di menu *Gestione del prato > Fino a che punto?*, immettere una distanza che sia sicuramente superiore al valore reale. La distanza massima che può essere immessa è di 500 metri.
3. Selezionare *Gestione del prato > Panoramica > Test* e premere **OK**.
4. Premere **START** e chiudere il portello del display.
5. Premere **STOP** nella posizione desiderata e misurare la distanza sul display. Questo dato può essere inserito in *Gestione del prato > Fino a che punto?*.

Reset

La funzione *Gestione del prato* può essere riportata alle impostazioni di fabbrica utilizzando questa funzione.

L'impostazione di fabbrica è *Area 1* attivata con le seguenti impostazioni.

- *In che modo?* = Guida 1
- *Con che frequenza?* = 20%
- *Fino a che punto?* = 300 m

L'impostazione di fabbrica per Automower® 330X comporta anche l'attivazione di *Area 2* con le seguenti impostazioni.

- *In che modo?* = Guida 2
- *Con che frequenza?* = 20%
- *Fino a che punto?* = 300 m

Reset > Quest'area

Questa funzione ripristina solo l'area selezionata.

Reset > Tutte le aree

Questa funzione ripristina tutte le aree.

FUNZIONI DEI MENU

Avanzato

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

Larghezza corridoio

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

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

Il rasaerba robotizzato regola autonomamente la larghezza del corridoio in base alle dimensioni dell'area di lavoro

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

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

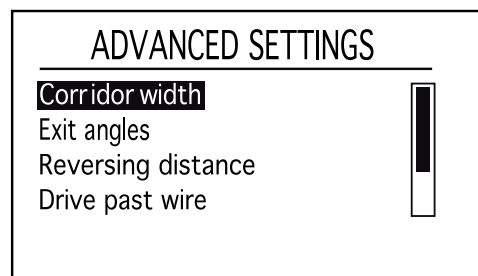
Larghezza corridoio > Perimetrale

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

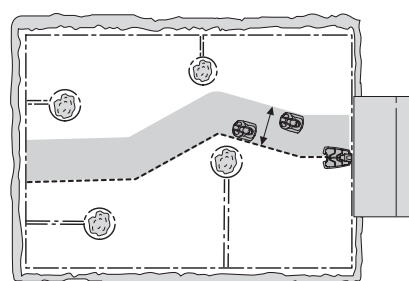
La distanza tenuta dal rasaerba robotizzato dal cavo perimetrale varia secondo il layout dell'area di lavoro. Utilizzare la funzione *Test* in *Installazione > Gestione del prato > Panoramica* per testare i diversi valori.

Utilizzare i tasti numerici per specificare l'intervallo desiderato.

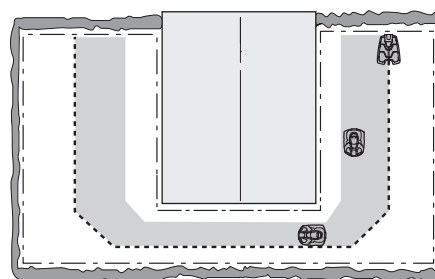
L'impostazione di fabbrica è 3-6.



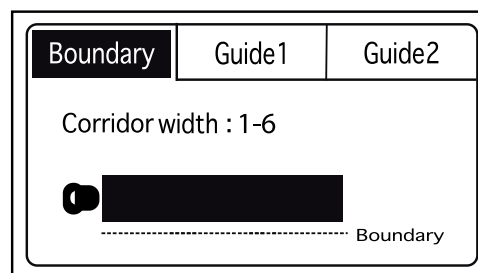
3012-1249



3012-1076



3012-1216



3012-1250

FUNZIONI DEI MENU

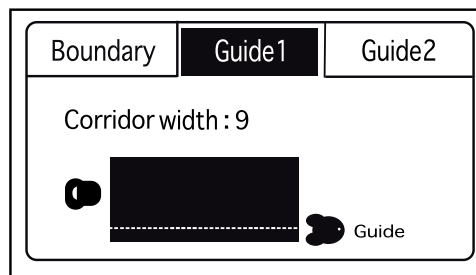
Larghezza corridoio > Guida

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

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

Utilizzare i tasti freccia per specificare il valore desiderato.

L'impostazione di fabbrica è 9.



3012-1251

Angoli d'uscita

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

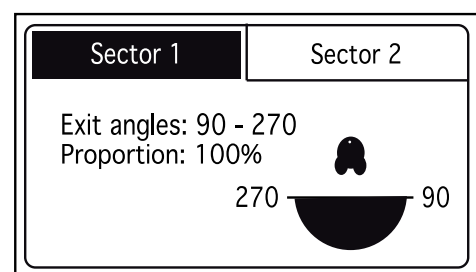
Angoli d'uscita > Settori

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

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

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

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

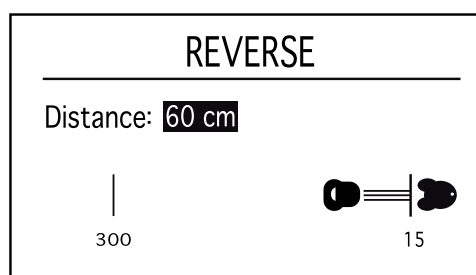


3012-1252

Distanza di inversione

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

Utilizzare i tasti numerici per specificare la distanza desiderata di retromarcia in centimetri.



3012-1253

FUNZIONI DEI MENU

Oltrepassa il cavo

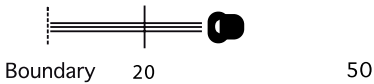
La parte anteriore del rasaerba robotizzato oltrepassa sempre il cavo perimetrale di una distanza specifica prima che il rasaerba si volti. L'altezza predefinita è 32 cm, ma questo valore può essere modificato se necessario. Può essere selezionato un valore tra 20 e 50.

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

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

DRIVE PAST WIRE

Distance: **32 cm**



Boundary 20 50

3012-1254

Forma dell'installazione

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

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

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

INSTALLATION SHAPE

☐ Open

☒ **Normal**

☐ Complex

3012-1255

Gestione corridoio automatica

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

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

AUTO PASSAGE HANDLING

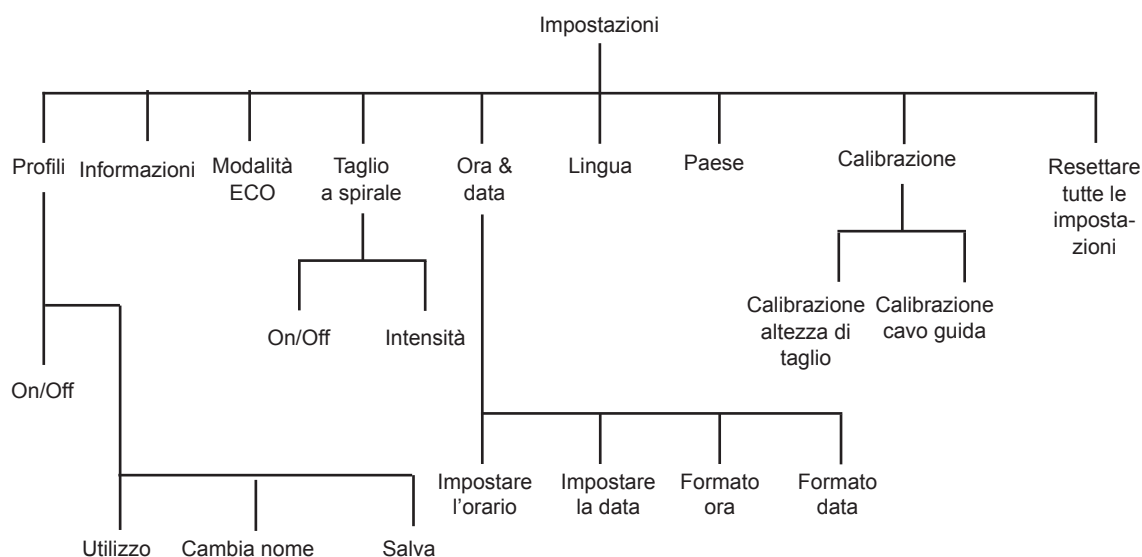
☒ **Run Passage detection**

3012-568

FUNZIONI DEI MENU

6.9 Impostazioni

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

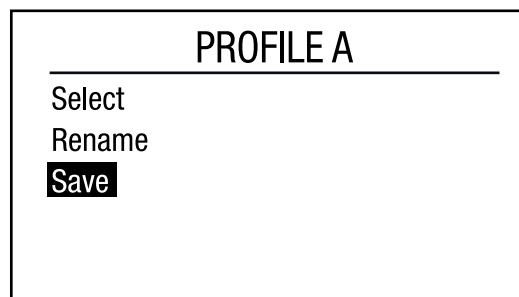
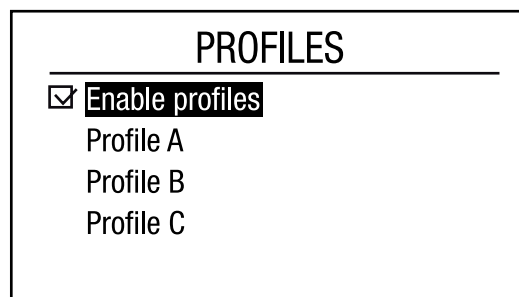


Profili

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

Salvataggio delle impostazioni in un profilo

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



FUNZIONI DEI MENU

Modifica del nome di un profilo

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

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

Name: NEW

A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z	0	1	2	3
4	5	6	7	8	9	À	Á	Â	Ã	Ä	Å	Æ	Ç	Ď
È	É	Ê	Ë	Ě	İ	Í	Î	Ñ	Ň	Ò	Ó	Ô	Õ	Ø
Ř	Š	ß	Ť	Ù	Ú	Û	Ü	Ý	Ž	-	.	_		

3012-575

Utilizzo di un profilo

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

- Controllare il profilo da attivare.
- Premere OK.
- Selezionare Selezionare e premere OK.

Il rasaerba robotizzato utilizzerà ora le impostazioni memorizzate nel profilo.

PROFILE A

Select

Rename

Save

3012-576

Un Automower® per diversi giardini

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

Per collegare una nuova stazione di ricarica al rasaerba robotizzato :

- Innanzitutto, salvare un profilo da utilizzare con la stazione di ricarica originale.
- Quindi impostare il rasaerba nella nuova stazione di ricarica che sarà ad esso collegata.
- Selezionare Nuovo segnale cavo, *Vedere 6.5 Sicurezza a pagina 46*
- Salvare un profilo per la nuova stazione di ricarica.

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

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

Per un funzionamento ottimale, disattivare la navigazione GPS per tutte le installazioni aggiuntive e attivarla solo per

l'installazione principale. Per spegnere la navigazione GPS, *Vedere 6.8 Installazione a pagina 50*

FUNZIONI DEI MENU

Informazioni

Il menu delle informazioni visualizza le informazioni relative al modello di rasaerba robotizzato, il numero di serie e i diversi software.

ECO

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

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

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

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

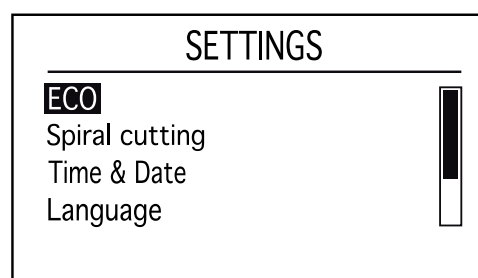
INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

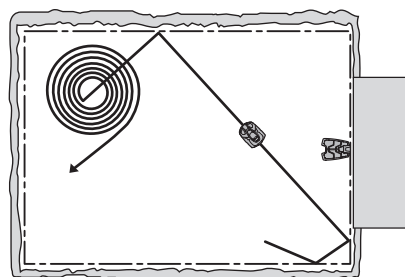
Selezionare Esegui modalità ECO e premere OK per attivare la modalità ECO.

Taglio a spirale

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



3012-1256



3012-1218

FUNZIONI DEI MENU

Taglio a spirale

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

Intensità

Il livello di sensibilità può essere regolato per impostare quanto l'erba deve essere alta, oltre l'altezza media, perché inizi il taglio a spirale.

Una bassa sensibilità significa che il taglio a spirale inizierà con minore frequenza. Una sensibilità elevata significa che il taglio a spirale inizierà più spesso.

Ora & data

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

Ora

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

Formato ora

Portare il cursore sul formato ora richiesto:

12h/24h

Per uscire premere **OK**.

Data

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

Formato data

Collocare il cursore sul formato data richiesto:

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

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

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

Per uscire premere **OK**.

Lingua

Impostare la lingua dei menu con questa funzione.

Spostare il cursore sulla lingua desiderata e premere **OK**.

Paese

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

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

Calibrazione

Calibrazione altezza di taglio

In rari casi può essere necessario calibrare l'altezza di taglio. Questa operazione deve essere eseguita solo se il rasaerba robotizzato stesso lo richiede o se il rivenditore lo raccomanda.

FUNZIONI DEI MENU

La regolazione dell'altezza di taglio viene eseguita automaticamente all'altezza minima, massima e di nuovo all'altezza di taglio selezionata.

1. Selezionare *Calibrazione altezza di taglio* e premere **OK**.
2. Attendere il messaggio che indica che la calibrazione è stata completata.

Calibrazione del cavo guida

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

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

Resetare tutte le impostazioni

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

Vengono ripristinate le impostazioni seguenti.

- Timer
- Gestione del prato
- Livello sicurezza
- Modalità ECO
- Messaggi
- Timer stagionale

Le seguenti impostazioni non vengono modificate.

- Codice PIN
 - Segnale del cavo
 - Lingua
 - Data e ora
1. Selezionare *Resetare tutte le impostazioni* nel menu e premere **OK**.
 2. Confermare premendo **OK**.

FUNZIONI DEI MENU

6.10 Accessori

Questo menu contiene le impostazioni relative agli accessori montati sul rasaerba.

Fari anteriori

Questa funzione regola le impostazioni relative ai fari anteriori. È possibile installare i fari anteriori come accessori solo sull'Automower® 330X.

Programma

Nel sottomenu Programma, è possibile selezionare quando accendere i fari anteriori. Scegliere tra Sempre ON, Sera, Sera & Notte o Sempre OFF.

Nei seguenti orari, i fari si accendono e si spengono in base ai diversi programmi:

	Accesi	Spenti
Solo sera	Tramonto	Mezzanotte
Sera & Notte	Tramonto	Alba

Luminosità

Nel sottomenu Luminosità, è possibile selezionare l'intensità dei fari anteriori. Le opzioni sono Alta e Bassa.

Lampeggi in caso di guasto

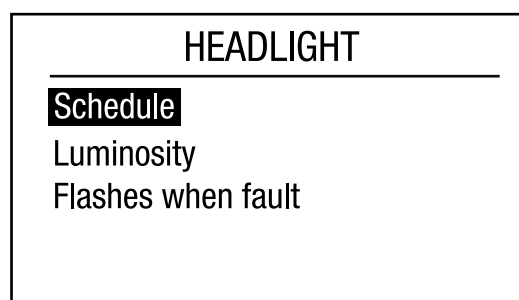
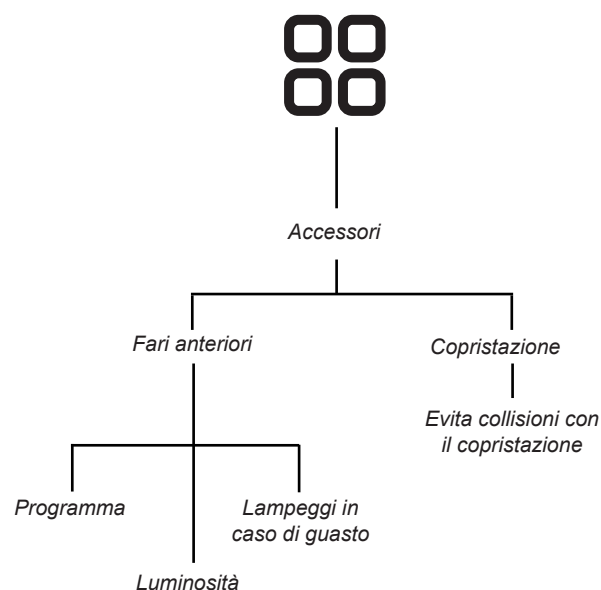
Se Lampeggi in caso di guasto è attivato, i fari anteriori lampeggeranno se il rasaerba robotizzato si arresta a causa di un errore.

Coprizzazione

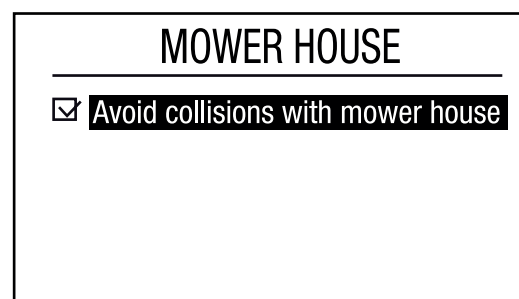
Questa funzione gestisce le impostazioni del coprizzazione.

Evita collisioni con il coprizzazione

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



3012-571



3012-578

7 Esempi di giardino

- Proposte di installazione e impostazioni

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

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

Per informazioni più dettagliate sulle diverse impostazioni, vedere *6 Funzioni del menu a pagina 40*.

Ulteriori consigli per l'installazione sono disponibili su www.automower.com.

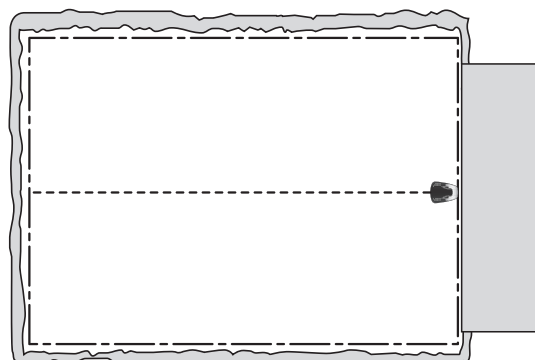
INFORMAZIONE IMPORTANTE

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

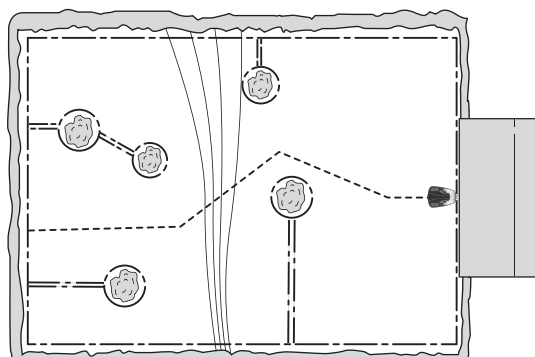
Le impostazioni timer raccomandate nei seguenti esempi di giardino si applicano ad Automower® 320. Il tempo di funzionamento di Automower® 330X può essere ridotto di un terzo, dato che Automower® 330X ha una maggiore capacità. Se un esempio di giardino qui di seguito riportato raccomanda, per esempio, il funzionamento 6 giorni a settimana, scegliere invece di tagliare 4 giorni alla settimana con Automower® 330X.

ESEMPI DI GIARDINO

Proposte di installazione e impostazioni	
Area	150 m ² . Area aperta e piana.
Timer	08:00-12:00 Lunedì, mercoledì, venerdì
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	L'utilizzo del timer è consigliato per evitare che l'erba sembri calpestata, poiché l'area è notevolmente inferiore alla capacità massima del rasaerba robotizzato. Dato che l'area è aperta e senza complicazioni, non vi è alcuna necessità di un cavo guida in questa installazione.
Area	500 m ² . Una serie di isole e una pendenza del 35%.
Timer	08:00-16:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Posare il cavo guida obliquamente su una pendenza ripida.



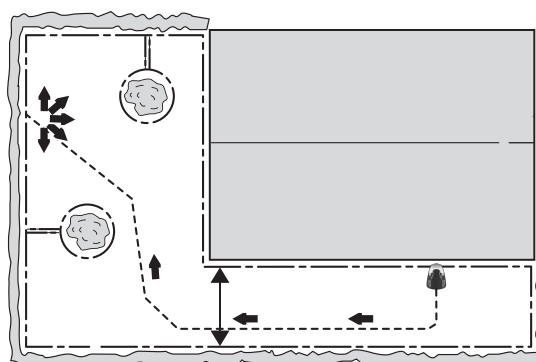
3012-979



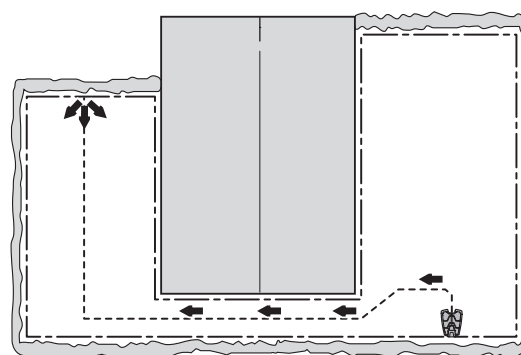
3012-977

ESEMPI DI GIARDINO

Area	800 m ² . Giardino a forma di L con stazione di ricarica installata nell'area stretta. Contiene un paio di isole.
Timer	08:00-20:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Automower® 320: Guida 1 <i>Proporzione</i> 60% Automower® 330X: impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il valore <i>Proporzione</i> per Guida 1 deve essere specificato come valore corrispondente alla parte più ampia dell'area di lavoro in quanto la maggior parte dell'area di lavoro può essere raggiunta facilmente dal rasaerba robotizzato seguendo il cavo guida dalla stazione di ricarica. È possibile utilizzare l'impostazione di fabbrica per Automower® 330X, dato che la funzione <i>Navigazione assistita GPS</i> esegue automaticamente le impostazioni necessarie.
Area	1.000 m ² . Giardino a forma di U collegato con un passaggio stretto.
Timer	08:00 - 22:00 Da lunedì a sabato
Gestione del prato	Automower® 320: Guida 1 <i>Proporzione</i> 40% Automower® 330X: impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il rasaerba robotizzato possa facilmente individuare il lato sinistro dell'area di lavoro. Viene selezionato <i>Proporzione</i> 40% in quanto l'area di sinistra è circa la metà dell'area totale. È possibile utilizzare l'impostazione di fabbrica per Automower® 330X, dato che la funzione <i>Navigazione assistita GPS</i> esegue automaticamente le impostazioni necessarie.



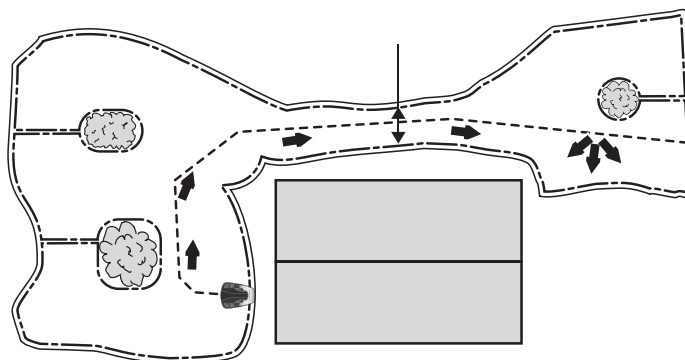
3012-982



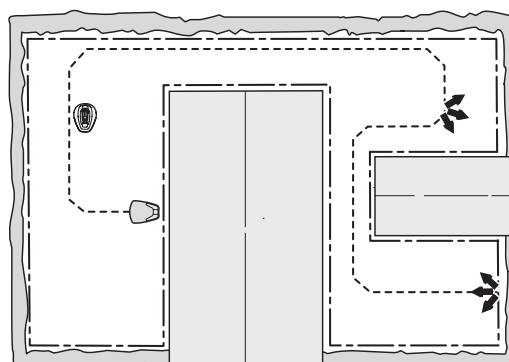
3012-1213

ESEMPI DI GIARDINO

Area	800 m ² . Area di lavoro asimmetrica con un passaggio stretto e una serie di isole.
Timer	08:00-20:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	<i>Automower® 320: Area 1 Guida 1 Proporzione 30%</i> <i>Automower® 330X: impostazioni di fabbrica</i>
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il rasaerba robotizzato possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato destro dell'area di lavoro. Dato che l'area di destra rappresenta solo una piccola parte dell'area di lavoro, è possibile usare le impostazioni di fabbrica per <i>Gestione del prato</i> .
Area	800 m ² . Tre aree collegate con due passaggi stretti.
Timer	08:00-20:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	<i>Automower® 320:</i> <i>Area 1 Guida 1 Proporzione 25%</i> <i>Area 2 Guida 1 Proporzione 25%</i> <i>Automower® 330X:</i> impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Dato che l'area di lavoro comprende diverse aree collegate da passaggi stretti, è necessario utilizzare <i>Gestione del prato</i> per creare diverse aree in modo da ottenere un risultato uniforme di taglio sull'intera area di lavoro. È possibile utilizzare l'impostazione di fabbrica per Automower® 330X, dato che la funzione <i>Navigazione assistita GPS</i> esegue automaticamente le impostazioni necessarie.



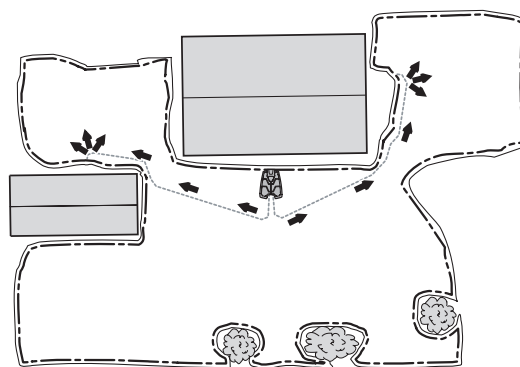
3012-978



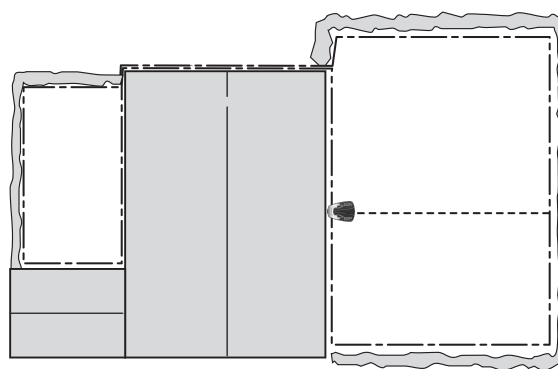
3018-095

ESEMPI DI GIARDINO

Area	NOTA! Questo esempio si applica solo ad Automower® 330X. 1.000 m ² . Tre aree, di cui due aree più piccole collegate con la più grande, ciascuna tramite un passaggio stretto.
Timer	08:00-22:00 Da lunedì a sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Dato che l'installazione richiede due cavi guida, quest'area di lavoro non è adatta per Automower® 320.
Area	500 m ² + 100 m ² in un'area secondaria.
Timer	08:00-16:00 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	L'area secondaria viene tagliata usando la modalità <i>Area secondaria</i> il mercoledì e la domenica. Dato che l'area è aperta e senza complicazioni, non vi è alcuna necessità di un cavo guida in questa installazione.



3012-1212



3018-064

8 Manutenzione

Per una maggiore affidabilità e durata della macchina, controllare e pulire regolarmente il rasaerba robotizzato e, se necessario, sostituire i componenti usurati. *Vedere 8.4 Pulizia a pagina 73* per ulteriori dettagli sulla pulizia.

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

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

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

La durata normale è da 2 a 6 settimane se usato in aree di dimensioni maggiori di 1.500 m² ed è maggiore per aree più piccole. *Vedere 8.7 Lame a pagina 75* per la sostituzione delle lame.

INFORMAZIONE IMPORTANTE

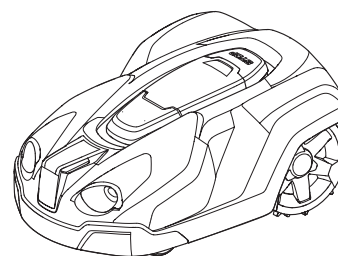
L'utilizzo di lame non affilate dà un risultato di taglio peggiore. L'erba non viene tagliata in modo netto ed è necessaria più energia, pertanto il rasaerba robotizzato non taglia un'area così ampia.

8.1 Rimessaggio invernale

Il rasaerba robotizzato

Il rasaerba robotizzato deve essere pulito accuratamente prima del rimessaggio invernale. Vedere 8.4 Pulizia a pagina 73.

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



3012-1040

INFORMAZIONE IMPORTANTE

La batteria deve essere caricata completamente prima del rimessaggio invernale. Se la batteria non viene caricata completamente, può danneggiarsi e in alcuni casi divenire inutilizzabile.

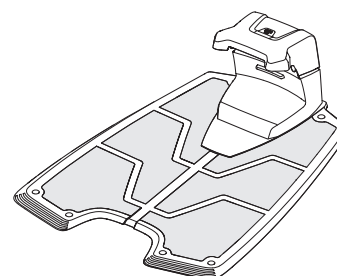
Riporre il rasaerba robotizzato in un luogo asciutto e al riparo dal gelo. È disponibile una staffa a parete appositamente progettata per rasaerba robotizzati e stazioni di ricarica Automower®. La staffa a parete è ideale per riporre il rasaerba durante la stagione invernale. Contattare il rivenditore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

Conservare il rasaerba robotizzato in posizione eretta sulle ruote in un ambiente asciutto e non soggetto a gelate, preferibilmente nell'imballaggio originale.

La stazione di ricarica

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

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



3012-1041

8.2 Manutenzione invernale

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

MANUTENZIONE

Di solito la manutenzione include le seguenti operazioni.

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

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

8.3 Dopo il rimessaggio invernale

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

8.4 Pulizia

È importante mantenere pulito il rasaerba robotizzato. Un rasaerba robotizzato con molta erba attaccata ha difficoltà a risalire le pendenze, ha prestazioni peggiori ed è esposto a una maggiore usura. Si consiglia di pulire con una spazzola morbida.

INFORMAZIONE IMPORTANTE

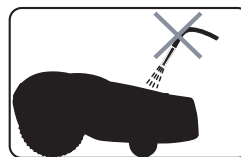
Per la pulizia del rasaerba robotizzato, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione, né acqua corrente. Non utilizzare mai solventi per la pulizia.

Telaio e disco lame

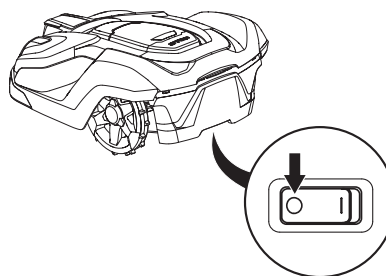
1. Posizionare l'interruttore principale su 0.
2. Usare i guanti di protezione.
3. Sollevare il rasaerba robotizzato su un lato.
4. Pulire il disco lame e il telaio utilizzando per esempio una spazzola per stoviglie.

Contemporaneamente, verificare che la piastra sottodisco ruoti liberamente rispetto al disco lame.

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



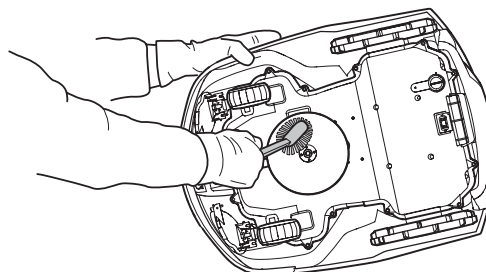
3012-271



3012-1060



3012-272



3012-1067

MANUTENZIONE

Telaio

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

Ruote

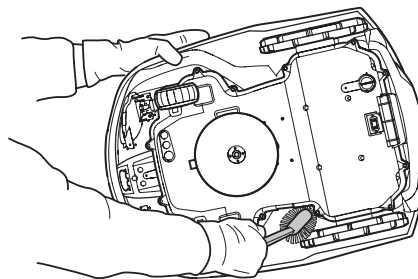
Pulire l'area attorno alla ruota anteriore e alle ruote posteriori, nonché il braccetto della ruota anteriore.

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.

Stazione di ricarica

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



3012-1068

8.5 Trasporto e spostamenti

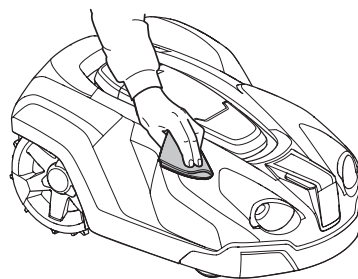
Mettere in sicurezza la macchina durante il trasporto. È importante che il rasaerba robotizzato non si muova durante il trasporto, ad esempio, tra prati diversi.

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

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

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

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

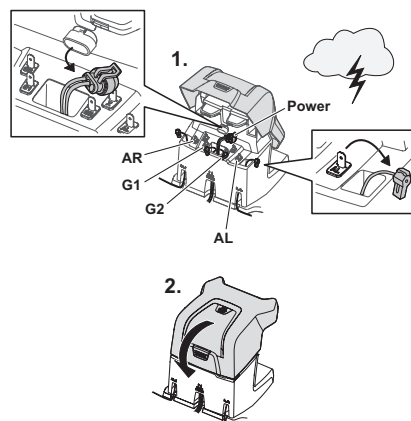


3012-1069

8.6 In caso di temporale

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

1. Accertarsi che i cavi siano contrassegnati con le apposite etichette per semplificare i collegamenti. I collegamenti della stazione di ricarica sono contrassegnati AR, AL, G1, G2.
2. Scollegare tutti i cavi.
3. Chiudere il coperchio della stazione di ricarica per proteggere i collegamenti dalla pioggia.
4. Collegare tutti i cavi se non vi è più alcun rischio di temporale. È importante che ogni cavo sia collegato al posto giusto.



3012-1095b

MANUTENZIONE

8.7 Lame



AVVERTENZA

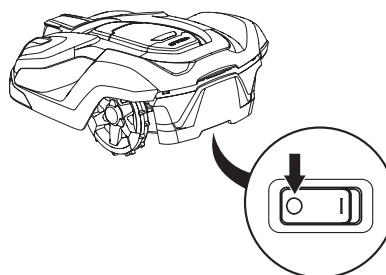
Utilizzare sempre lame e viti originali quando vengono sostituite. Se si sostituiscono solo le lame e si riutilizza la vite, quest'ultima può usurarsi durante la falciatura e il taglio. Le lame possono quindi essere scagliate fuori da sotto la scocca e causare lesioni gravi.

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

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

Per sostituire le lame, procedere come segue.

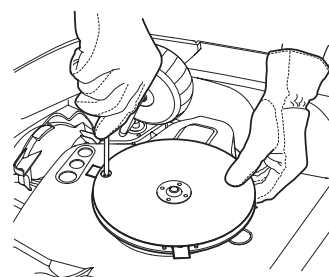
1. Posizionare l'interruttore principale su 0.
2. Usare i guanti di protezione.
3. Capovolgere il rasaerba robotizzato.
4. Girare la piastra sottodisco libera in modo tale che i relativi fori siano allineati con la vite della lama.
5. Rimuovere la vite. Usare un cacciavite a taglio o a croce.
6. Rimuovere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



3012-1060



3012-272



3012-1207

8.8 Batteria

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

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

Contattare il rivenditore per sostituire la batteria.

9 Ricerca dei 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.automower.com.

9.1 Messaggi di guasto

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

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

RICERCA DEI GUASTI

<i>No segnale cavo</i>	Il trasformatore non è collegato.	Controllare il collegamento della presa di rete e verificare se è scattato un salvavita.
	Il cavo a bassa tensione è danneggiato o non è collegato.	Verificare che il cavo a bassa tensione non sia danneggiato. Verificare inoltre che sia correttamente collegato alla stazione di ricarica e al trasformatore.
	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. <i>Vedere 3.5 Collegamento del cavo perimetrale a pagina 27.</i>
	Cavo perimetrale interrotto.	Individuare l'interruzione. <i>Vedere 9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo a pagina 83.</i> Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
	La modalità ECO è attivata e il rasaerba robotizzato ha tentato un avviamento fuori dalla stazione di ricarica.	Posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica, premere il pulsante Start e chiudere il portello. <i>Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 60.</i>
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere il capitolo 3 Installazione a pagina 15.</i>
	La sincronia tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica è stata interrotta.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo. <i>Vedere 6.5 Sicurezza a pagina 46.</i>
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
<i>Intrappolato</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa del blocco.
	Il rasaerba robotizzato è intrappolato tra alcuni ostacoli.	Controllare se vi siano ostacoli che impediscono al rasaerba robotizzato di spostarsi.

RICERCA DEI GUASTI

<i>Fuori area di lavoro</i>	Le connessioni del cavo perimetrale alla stazione di ricarica sono incrociate.	Controllare che il cavo perimetrale sia collegato correttamente.
	Il cavo perimetrale è troppo vicino al bordo dell'area di lavoro.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere il capitolo 3 Installazione a pagina 15.</i>
	L'area di lavoro è troppo in pendenza vicino al cavo perimetrale.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere il capitolo 3 Installazione a pagina 15.</i>
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere il capitolo 3 Installazione a pagina 15.</i>
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
	Il rasaerba robotizzato non riesce a distinguere il segnale con quello proveniente da un'altra installazione vicina.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo. <i>Vedere 6.5 Sicurezza a pagina 46.</i>
<i>Codice PIN errato</i>	È stato immesso un codice PIN errato. Dopo cinque tentativi di inserimento, la testiera si blocca per cinque minuti.	Immettere il codice PIN corretto. Contattare il rivenditore locale se si è dimenticato il codice PIN.
<i>Ruota destra sovraccarica</i> <i>Ruota sinistra sovraccarica</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
<i>Ruota destra sovraccarica</i> <i>Ruota sinistra sovraccarica</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
<i>Non avanza</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
	L'area di lavoro presenta una pendenza ripida.	La pendenza massima garantita è 45%. Pendenze maggiori devono essere escluse. <i>Vedere 3.4 Installazione del cavo perimetrale a pagina 21.</i>
	Il cavo guida non è stato posato obliquamente su una pendenza.	Se il cavo guida deve essere posato su una pendenza, deve essere posato obliquamente lungo tutta la pendenza. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.</i>
<i>Stazione di ricarica bloccata</i>	Il rasaerba robotizzato ha effettuato alcuni tentativi di ricarica, ma il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto è insufficiente.	Sistemare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e controllare che il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto sia corretto.
	Un oggetto ostacola il rasaerba robotizzato.	Rimuovere l'oggetto.
<i>Bloccato in stazione di ricarica</i>	È presente un ostacolo sul percorso del rasaerba robotizzato che gli impedisce di lasciare la stazione di ricarica.	Rimuovere l'oggetto.
<i>Rovesciato</i>	Il rasaerba robotizzato si trova in forte pendenza oppure si è rovesciato.	Girare il rasaerba robotizzato nella posizione corretta verso l'alto.

RICERCA DEI GUASTI

<i>Necessita carica manuale</i>	Il rasaerba robotizzato è impostato in modalità di funzionamento <i>Area secondaria</i> .	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
<i>Prossimo avvio hh:mm</i>	Le impostazioni del timer impediscono al rasaerba robotizzato di entrare in funzione.	Modificare le impostazioni del timer. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 42.</i>
	L'orologio del rasaerba robotizzato non visualizza l'ora corretta.	Impostare l'ora. <i>Vedere Ora & data a pagina 63.</i>

9.2 Info messaggi

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

Messaggio	Causa	Intervento
<i>Batteria scarica</i>	Il rasaerba robotizzato non trova la stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 15.</i>
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Individuare l'interruzione e correggerla.
	La batteria è esausta.	Contattare il rivenditore per controllare ed eventualmente sostituire la batteria.
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. <i>Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 80.</i>
<i>Impostazioni ripristinate</i>	Conferma che è stata eseguita la funzione <i>Resettare tutte le impostazioni</i> .	Questo è normale. Non è richiesto alcun intervento.
<i>Escursione altez. taglio limitata</i>	La posizione di massimo e minimo per la regolazione dell'altezza di taglio è limitata.	Verificare che non vi sia erba o altri corpi estranei che bloccano il disco lame impedendo il movimento verso l'alto o verso il basso.
		Eseguire la calibrazione dell'altezza di taglio con il menu <i>Impostazioni > Altezza di taglio</i> .
		Contattare il rivenditore se il messaggio viene visualizzato spesso.
<i>Variaz. altez. taglio imprevista</i>	La regolazione dell'altezza di taglio è stata modificata senza che fosse richiesto dal rasaerba robotizzato.	Eseguire la calibrazione dell'altezza di taglio con il menu <i>Impostazioni > Altezza di taglio</i> .
		Contattare il rivenditore se il messaggio viene visualizzato spesso.
<i>Guida 1 non trovato Guida 2 non trovato</i>	Il cavo guida non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo guida sia ben collegato alla stazione di ricarica. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.</i>
	Interruzione nel cavo guida.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo guida con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
	Il cavo guida non è collegato al cavo perimetrale.	Controllare che il cavo guida sia collegato correttamente al cavo perimetrale. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28.</i> Collegare con un giunto originale.

RICERCA DEI GUASTI

Messaggio	Causa	Intervento
<i>Problema navigazione GPS</i>	Problema con l'apparecchio di navigazione assistita GPS.	Contattare il rivenditore se il messaggio viene visualizzato spesso.
<i>Segnale GPS debole</i>	Non applicabile ad Automower® 320. Il segnale GPS è debole per l'area di lavoro attuale. Impossibile utilizzare la navigazione assistita GPS.	Se il messaggio viene visualizzato spesso, spegnere la navigazione assistita via GPS e utilizzare invece le impostazioni manuali per Gestione del prato. <i>Vedere 6.8 Installazione a pagina 50.</i>
<i>Calibrazione guida fallita</i>	Il rasaerba robotizzato non è riuscito a calibrare il cavo guida.	Verificare che i cavi guida siano stati installati seguendo le istruzioni, <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 28</i>
<i>Calibrazione cavi guida completata</i>	Il rasaerba robotizzato è riuscito a calibrare il cavo guida.	Non è richiesto alcun intervento.
<i>Impossibile trovare la posizione Home</i>	Il rasaerba robotizzato ha seguito il cavo perimetrale per diversi giri senza trovare la stazione di ricarica.	L'installazione non è stata eseguita correttamente.
		Errata impostazione della larghezza del corridoio sul cavo perimetrale.
		Il rasaerba è stato avviato su un'area secondaria con l'impostazione Area principale.

9.3 Spia della stazione di ricarica

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

Ulteriore assistenza per la ricerca dei guasti è disponibile sul sito www.automower.com. Per ulteriore assistenza nella ricerca dei guasti, contattare il rivenditore locale.

Luce	Causa	Intervento
<i>Luce verde fissa</i>	Segnale buono	Non è richiesto alcun intervento.
<i>Luce verde lampeggiante</i>	Segnale buono, modalità ECO attivata.	Non è richiesto alcun intervento. Per ulteriori informazioni sulla modalità ECO, <i>vedere 6.9 Impostazioni a pagina 60.</i>
<i>Luce blu lampeggiante</i>	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. <i>Vedere 3.5 Collegamento del cavo perimetrale a pagina 27.</i>
	Interruzione nel cavo perimetrale.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
<i>Luce rossa lampeggiante</i>	Interruzione dell'antenna nella stazione di ricarica.	Contattare il rivenditore locale.
<i>Luce blu fissa</i>	Segnale debole a causa di un cavo perimetrale troppo lungo. La lunghezza massima del cavo è 800 metri.	Non è richiesta alcuna azione se il rasaerba robotizzato funziona come dovrebbe.
		Accorciare il cavo perimetrale riducendo l'area di lavoro o sostituendo le isole con ostacoli contro i quali il rasaerba robotizzato possa scontrarsi.
<i>Luce rossa fissa</i>	Scheda della stazione di ricarica difettosa.	Contattare il rivenditore locale.

RICERCA DEI GUASTI

9.4 Sintomi

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

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

Sintomi	Causa	Intervento
Il rasaerba robotizzato ha difficoltà ad agganciarsi alla stazione di ricarica	La stazione di ricarica è in pendenza.	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie perfettamente piana. <i>Vedere 3.2 Installazione della stazione di ricarica a pagina 16.</i>
	Il cavo perimetrale non è posato correttamente vicino alla stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica sia stata installata seguendo le istruzioni. <i>Vedere 3.2 Installazione della stazione di ricarica a pagina 16.</i>
Risultati di taglio irregolari	Il rasaerba robotizzato funziona per un numero insufficiente di ore al giorno.	Aumentare le ore di esercizio. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 42.</i>
		Il timer stagionale rileva che il prato è stato tagliato più di quanto non lo sia effettivamente. Aumentare il livello di intensità del timer stagionale. Se questo non risolve il problema, disattivare il timer stagionale.
	La forma dell'area di lavoro richiede l'utilizzo di impostazioni manuali, affinché il rasaerba robotizzato possa orientarsi verso tutte le aree remote.	Utilizzare anche <i>Gestione del prato > Altro</i> per orientare il rasaerba robotizzato verso una o più aree remote. <i>Vedere 6.8 Installazione a pagina 50.</i>
	Area di lavoro troppo ampia.	Provare a limitare l'area di lavoro o aumentare il tempo di lavoro. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 42.</i>
	Lame non affilate.	Sostituire tutte le lame e le viti in modo che le parti rotanti siano bilanciate. <i>Vedere 8.7 Lame a pagina 75.</i>
	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 la piastra sottodisco libera ed il disco lame ruotino agevolmente. In caso contrario, allentare il disco lame e rimuovere erba e corpi estranei. <i>Vedere 8.5 Trasporto e spostamenti a pagina 74.</i>
Orario di funzionamento del rasaerba robotizzato errato	Deve essere impostato l'orologio del rasaerba robotizzato.	Impostare l'orologio. <i>Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 60.</i>
	Gli orari di avviamento e arresto non sono corretti.	Ripristinare le impostazioni di ora iniziale e ora finale per il taglio. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 42.</i>
Il rasaerba robotizzato vibra	Lame danneggiate possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Controllare lame e viti e sostituirle all'occorrenza. <i>Vedere 8.7 Lame a pagina 75.</i>
	Molte lame nella stessa posizione possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Verificare che su ogni vite sia montata solo una lama.

RICERCA DEI GUASTI

Il rasaerba robotizzato funziona, ma il disco lame non gira	Il rasaerba robotizzato segue un cavo guida o cavo perimetrale dalla o verso la stazione di ricarica.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
	Il rasaerba robotizzato cerca un cavo guida o cavo perimetrale e la carica della batteria è molto bassa.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
Il rasaerba robotizzato 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. <i>Vedere 8.4 Pulizia a pagina 73.</i>
	La batteria è esausta.	Contattare il rivenditore locale.
I tempi di taglio e di ricarica sono più brevi del solito	La batteria è esausta.	Contattare il rivenditore locale.
Il rasaerba robotizzato spesso descrive movimenti circolari o a spirale	Il taglio a spirale è parte integrante del movimento del rasaerba robotizzato.	Regolare la frequenza del taglio a spirale. La funzione può essere disabilitata se necessario. <i>Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 60.</i>
Il rasaerba robotizzato si gira e rimane su una piccola area per diversi minuti.	Questo comportamento è perfettamente normale per l'Automower® 330X con navigazione assistita GPS e contribuisce a un risultato di taglio uniforme.	Nessun intervento

RICERCA DEI GUASTI

9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo

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

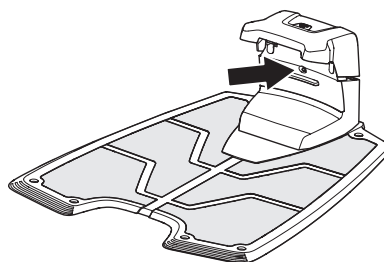
Tagliando l'erba troppo corta subito dopo l'installazione si può danneggiare l'isolamento del cavo. Alcuni danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi. Per evitare che ciò accada, scegliere sempre l'altezza di taglio massima per le prime settimane successive all'installazione e ridurre gradualmente l'altezza ogni due settimane fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.

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

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

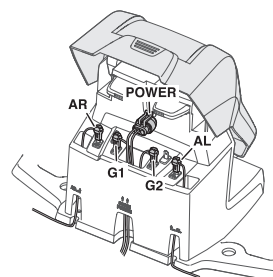
Il metodo seguente non funziona se la modalità ECO è attiva. Assicurarsi in primo luogo che la modalità ECO sia disattivata. *Vedere 6.9 Impostazioni a pagina 60.*

1. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia blu e lampeggiante, a indicare la presenza di un'interruzione nel cavo perimetrale. *Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 80.*



3012-1066

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



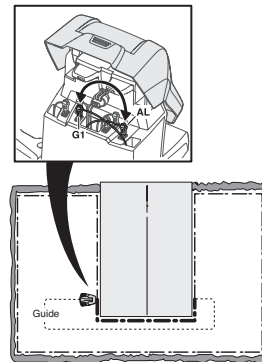
3012-1206

RICERCA DEI GUASTI

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

a) Invertire il collegamento AL e G1.

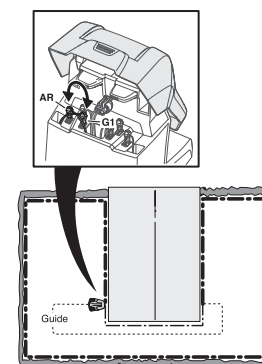
Se la spia è verde e fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra AL e il punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).



3012-1208

b) Rimettere AL e G1 nelle rispettive posizioni originali. Quindi invertire AR e G1.

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

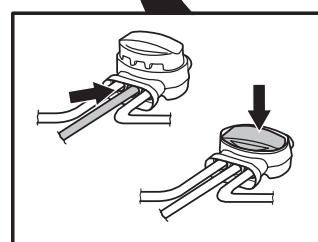
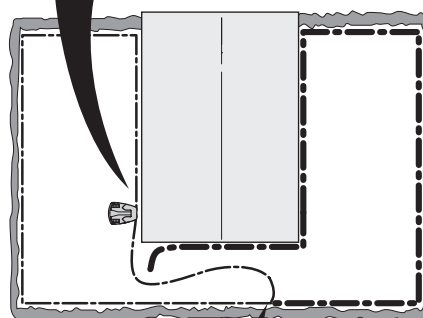
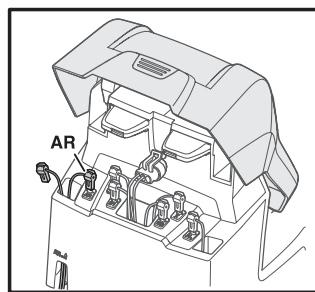


3012-1209

RICERCA DEI GUASTI

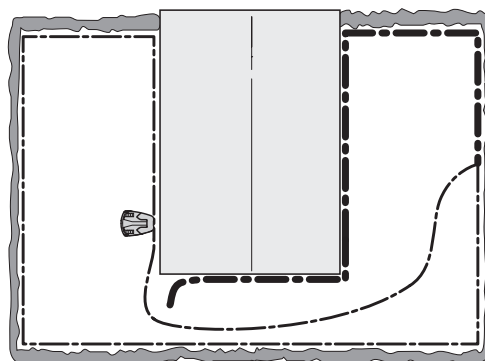
4. a) Presupponendo che la spia è verde fissa nella fase a) descritta sopra, ripristinare tutti i collegamenti nelle rispettive posizioni originali. Quindi scollegare AR. Collegare un nuovo cavo ad AR. Collegare l'altra estremità del nuovo cavo in un punto centrale dell'impianto.

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



3012-1210

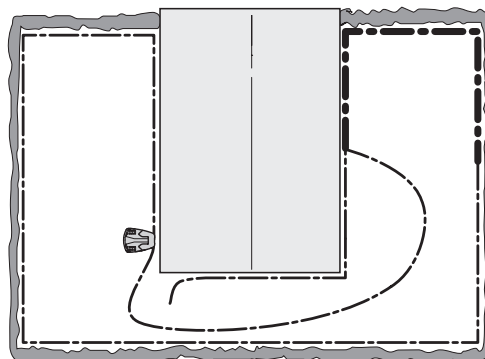
In tal caso, spostare il collegamento del nuovo cavo più vicino all'estremità scollegata (circa al centro della sezione di cavo sospetta) e verificare ancora una volta che la spia sia verde.



3018-053

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

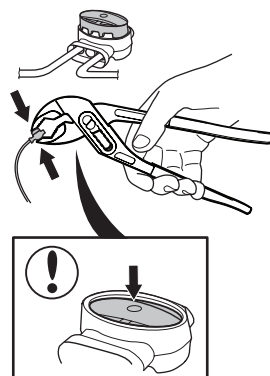
b) Se la spia è verde fissa nella fase 3b) descritta sopra, occorre effettuare un test simile, ma questa volta con il nuovo cavo collegato ad AL.



3018-054

RICERCA DEI GUASTI

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



3018-055

DATI TECNICI

10 Dati tecnici

Dati	Automower® 320	Automower® 330X
Dimensioni		
Lunghezza	72 cm	72 cm
Larghezza	56 cm	56 cm
Altezza	31 cm	31 cm
Peso	11,8 kg	13,2 kg
Impianto elettrico		
Batteria	Batteria speciale ioni di litio, 18 V/3,2 Ah	Batteria speciale ioni di litio, 18 V/6,4 Ah
Trasformatore	110-240 V/28 V	110-240 V/28 V
Lunghezza del cavo a bassa tensione	10 m	10 m
Consumo energetico medio al massimo utilizzo	30 kWh/mese per un'area di lavoro di 2.200 m ²	43 kWh/mese per un'area di lavoro di 3.200 m ²
Corrente di carica	2.1A DC	4,2A DC
Durata media della ricarica	50-70 minuti	50-70 minuti
Durata media di taglio	50-70 minuti	130-170 minuti
Emissioni acustiche		
Livello acustico misurato	56 dB (A)	56 dB (A)
Livello acustico garantito	58 dB (A)	58 dB (A)
Dati taglio		
Apparato di taglio	Tre lame di taglio snodate	Tre lame di taglio snodate
Velocità del motore di taglio	2.300 giri/min	2.300 giri/min
Consumo energetico durante il taglio	30 W +/- 20%	30 W +/- 20%
Altezza di taglio	2 - 6 cm	2 - 6 cm
Larghezza di taglio	24 cm	24 cm
Il passaggio più ristretto possibile	60 cm	60 cm
Angolo massimo dell'area di taglio	45%	45%
Angolo massimo del cavo perimetrale	20%	20%
Lunghezza massima del cavo perimetrale	800 m	800 m
Lunghezza massima del cavo guida	400 m	400 m
Capacità di lavoro	2.200 m ² +/- 20%	3.200 m ² +/- 20%
Classificazione IP		
Rasaerba robotizzato	IPX4	IPX4
Stazione di ricarica	IPX1	IPX1
Trasformatore	IPX4	IPX4

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

11 Termini di garanzia

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

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

Esempi di guasti non coperti da garanzia.

- Danni causati da infiltrazioni di acqua da sotto il rasaerba robotizzato. Questi danni sono normalmente causati da sistemi di lavaggio o irrigazione o da buche/avvallamenti nell'area di lavoro, quando si formano pozze d'acqua in caso di pioggia.
- Danni causati da fulmini.
- Danni causati da una errata conservazione o gestione della batteria.
- Danni causati dall'utilizzo di batterie non originali Husqvarna AB.
- Danni al cavo.

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

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

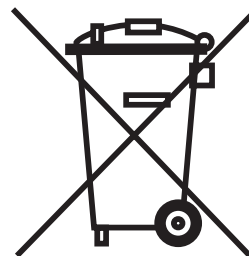
12 Informazioni ambientali

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

Le batterie sono alloggiare nel telaio. Per accedere alle batterie, è necessario smontare il telaio. Consultare il rivenditore per la rimozione.

Assicurando che questo prodotto venga gestito correttamente si contribuisce a contrastare il potenziale impatto negativo sull'ambiente e sulle persone che può altrimenti originare dalla gestione non corretta del prodotto come rifiuto.

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



3012-689

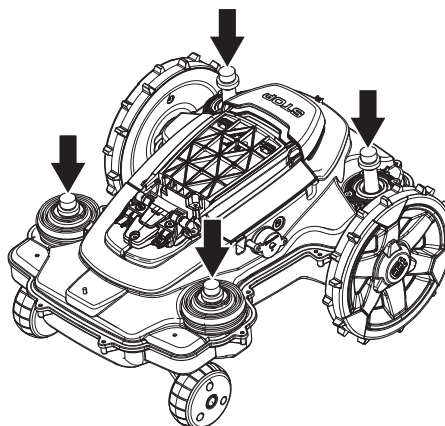
12.1 Rimozione della batteria per il riciclaggio.

Procedere come segue per rimuovere la batteria dal rasaerba robotizzato.

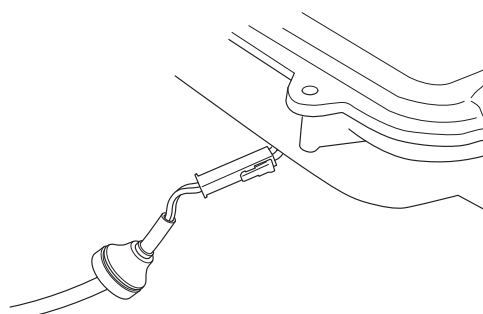
Smontaggio della scocca

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

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



3020-110

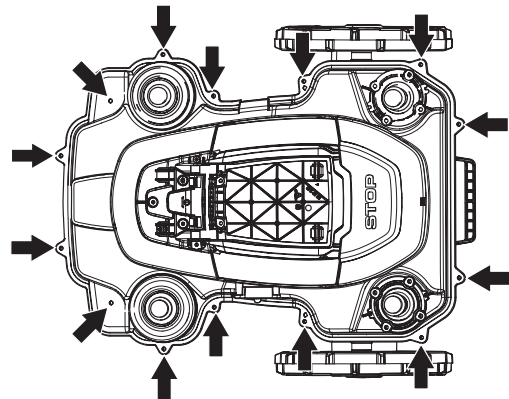


3020-109

INFORMAZIONI AMBIENTALI

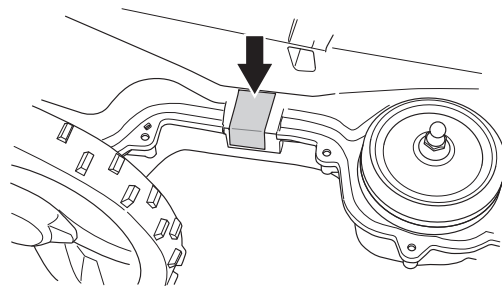
Smontaggio del telaio

1. Allentare tutte le 14 viti (Torx 20).



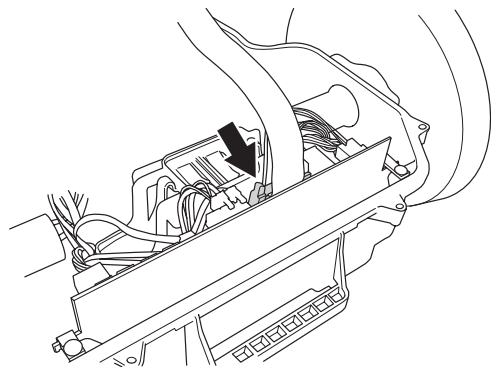
3020-111

2. Rimuovere il sigillo di garanzia dal punto di separazione tra le due metà del telaio sul lato destro.
3. Sollevare con cautela il bordo posteriore della sezione superiore del telaio



3020-112

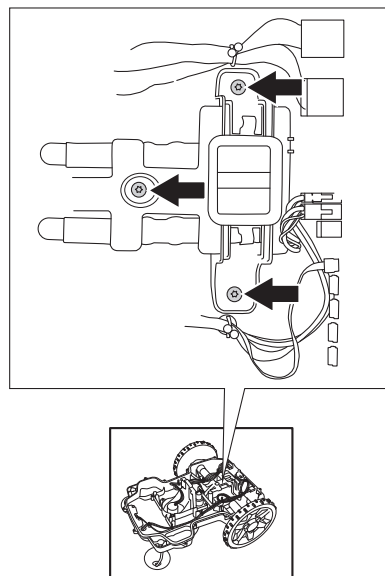
4. Scollegare il cavo MMI dalla scheda madre e rimuovere la sezione superiore del telaio.



3020-113

Rimozione della batteria

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



3020-128

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE

13 Dichiarazione di conformità CE

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

Husqvarna AB, SE-561 82 Huskvarna, Svezia, tel.+46-36-146500, dichiara sotto la propria responsabilità che i rasaerba robotizzati **Husqvarna Automower® 320 e Automower® 330X** con numeri di serie a partire dalla settimana 40 dell'anno 2013 (anno e settimana sono chiaramente indicati nella targhetta dati di funzionamento, seguiti dal numero di serie) sono conformi ai requisiti previsti nella seguente DIRETTIVA DEL CONSIGLIO:

- Direttiva macchine **2006/42/CE**.
- Requisiti particolari per rasaerba robotizzati alimentati a batteria **IEC 60335-2-107:2012**.
- Direttiva sulla "restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose" **2011/65/UE**.
- Direttiva "concernente l'emissione acustica ambientale delle macchine e attrezzature destinate a funzionare all'aperto" **2000/14/CE**.
Per informazioni relative alle emissioni acustiche e alla larghezza di taglio, vedere anche il capitolo Dati tecnici.
La società iscritta al registro con il numero 0404, l'SMP, Svensk Maskinprovning AB, Fyrisborgsgatan 3, SE-754 50 Uppsala, Svezia, ha pubblicato un rapporto relativo all'attestazione della conformità in base all'allegato VI della DIRETTIVA DEL CONSIGLIO dell'8 maggio 2000 "concernente l'emissione acustica ambientale" 2000/14/CE. Numero del certificato: 01/901/201.
- Direttiva "sulla compatibilità elettromagnetica" **2004/108/CE** e disposizioni aggiuntive ora vigenti.
Sono state applicate le seguenti norme:
 - **61000-6-3:2007/A1:2011** (emissioni)
 - **61000-6-1:2007** (immunità)
 - **EN 62233:2008** (campi elettromagnetici)

Huskvarna, 28 settembre 2014



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

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



ISTRUZIONI ORIGINALI

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

www.automower.com