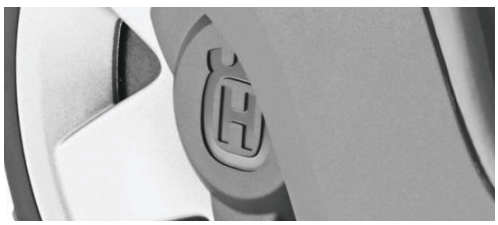
Husqvarna









Manuale dell'operatore

HUSQVARNA AUTOMOWER® 310/315

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

IT, Italiano

Sommario

1 Introduzione
1.1 Promemoria....3
1.2 Descrizione dell'apparecchio....3
1.3 Panoramica del prodotto 6
1.4 Simboli riportati sul prodotto....7

2 Sicurezza
2.1 Definizioni di sicurezza....8
2.2 Istruzioni di sicurezza generali....8
2.3 Istruzioni di sicurezza per il funzionamento.... 9

3 Installazione
3.1 Presentazione.... 11
3.2 Preparativi.... 11
3.3 Stazione di ricarica....12
3.4 Caricamento della batteria.... 14
3.5 Cavo perimetrale....14
3.6 Collegamento del cavo perimetrale....19
3.7 Installazione del cavo guida.... 19
3.8 Controllo dell'installazione....21
3.9 Primo avviamento e calibrazione.... 21
3.10 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica.... 22
3.11 Pannello di comando....22
3.12 Struttura dei menu....22
3.13 Timer.... 24
3.14 Sicurezza.... 25
3.15 Messaggi....26
3.16 Timer stagionale....27
3.17 Installazione.... 27
3.18 Impostazioni.... 32
3.19 Accessori....35
3.20 Panoramica della struttura dei menu.... 37
3.21 Panoramica della struttura dei menu.... 38
3.22 Esempi della disposizione del giardino.... 39

4 Funzionamento
4.1 Interruttore principale.... 43
4.2 Start....43
4.3 Modalità operativa - Avvio....43
4.4 Modalità operativa Parcheggio....44
4.5 Stop....44
4.6 Spegnere....44
4.7 Timer e Standby....44
4.8 Carica una batteria completamente scarica....45
4.9 Regolare l'altezza di taglio.... 45

5 Manutenzione
5.1 Introduzione - Manutenzione....47
5.2 Pulire il rasaerba robotizzato....47
5.3 Sostituzione delle lame.... 47
5.4 Batteria....48
5.5 Manutenzione invernale.... 48

6 Anomalie di funzionamento
6.1 Introduzione - Ricerca guasti.... 49
6.2 Messaggi di errore.... 49
6.3 Messaggi informativi.... 53
6.4 Spia della stazione di ricarica....54
6.5 Sintomi.... 55
6.6 Ricerca interruzioni nel cavo.... 56

7 Trasporto, stoccaggio e smaltimento
7.1 Trasporto....59
7.2 Rimessaggio invernale....59
7.3 Dopo il rimessaggio invernale.... 59
7.4 Informazioni di carattere ambientale.... 59
7.5 Rimozione della batteria per il riciclaggio....59

8 Dati tecnici
8.1 Caratteristiche tecniche....61

9 Garanzia
9.1 Termini di garanzia....63

10 Dichiarazione di conformità CE
10.1 Dichiarazione CE di conformità....64

1 Introduzione

1.1 Promemoria

Numero matricola:	
Codice PIN:	
Rivenditore:	
Numero di telefono del rivenditore:	

Se il robot rasaerba viene rubato, è importante segnalare Husqvarna l'accaduto. Contattare il rivenditore locale Husqvarna e fornire il numero di matricola del robot rasaerba affinché venga registrato come rubato in un database internazionale. Si tratta di una fase importante della procedura di protezione dai furti dei robot rasaerba che permette di scoraggiare la compravendita di robot rasaerba rubati.

Il numero di serie del prodotto è composto da nove cifre ed è riportato sulla targhetta identificativa del prodotto e sull'imballaggio.

Husqvarna®

www.husqvarna.com

1.2 Descrizione dell'apparecchio

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

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

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

1.2.1 Capacità

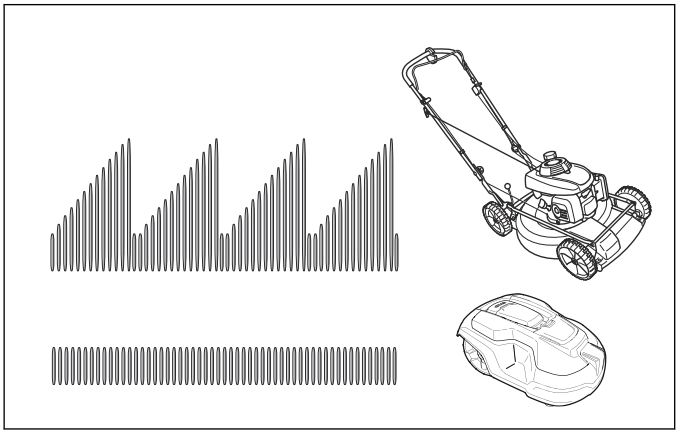
Il rasaerba robotizzato è consigliato per prati di dimensioni fino alla massima capacità indicata in *Caratteristiche tecniche alla pagina 61*.

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

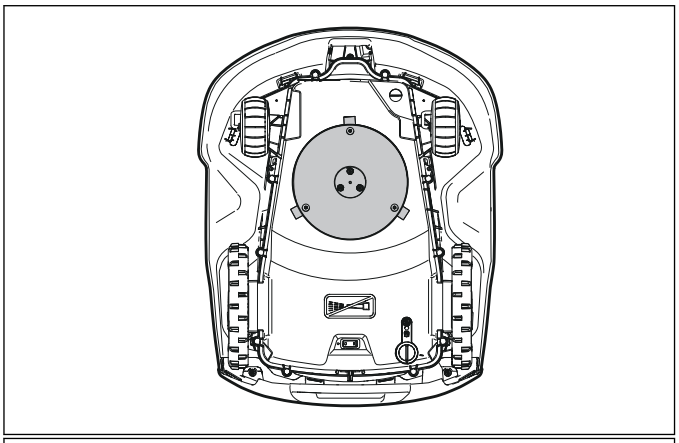
Un rasaerba robotizzato a piena carica è in grado di tagliare da 60 a 80 minuti, a seconda delle condizioni della batteria e del prato. Il rasaerba robotizzato quindi dovrà essere ricaricato da 60 a 70 minuti. Il tempo di ricarica può variare a seconda della temperatura ambiente.

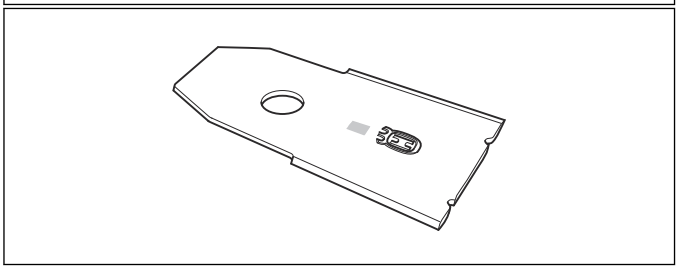
1.2.2 Tecnica di taglio

Il sistema di falciatura del robot rasaerba si basa su un principio efficace e a risparmio energetico. A differenza di molti rasaerba tradizionali, il robot rasaerba taglia l'erba, invece di staccarla. Questa frequente tecnica di taglio migliora la qualità dell'erba. Non è richiesta la raccolta dell'erba, inoltre i piccoli pezzi di erba tagliata riducono la necessità di fertilizzanti. Non comporta emissioni, è anche conveniente e il avrà sempre un aspetto curato.



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





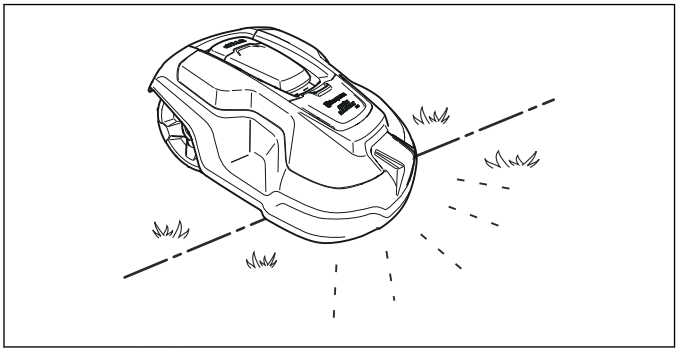
Le lame devono essere in buone condizioni per ottenere il miglior risultato di falciatura. Per mantenere le lame taglienti il più a lungo possibile, è importante mantenere il prato sgombro da rami, sassi e altri oggetti.

Sostituire regolarmente le lame per ottenere risultati di taglio ottimali. Vedere *Sostituzione delle lame alla pagina 47*.

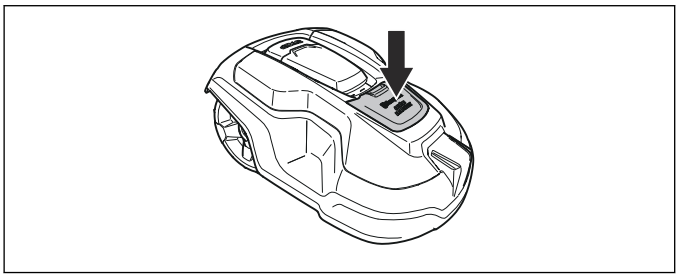
1.2.3 Metodo di lavoro

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

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

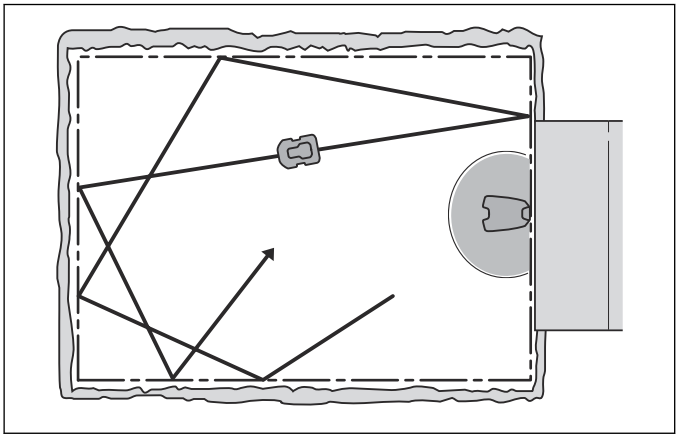


Il pulsante **STOP**, situato sulla parte superiore del robot rasaerba, è utilizzato principalmente per arrestare il robot rasaerba quando è in funzione. Quando si preme il pulsante **STOP** si apre un portello dietro il quale è presente un pannello di comando. Il pannello di comando consente di gestire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



1.2.4 Movimento tipico

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



1.2.5 Individuazione della stazione di ricarica

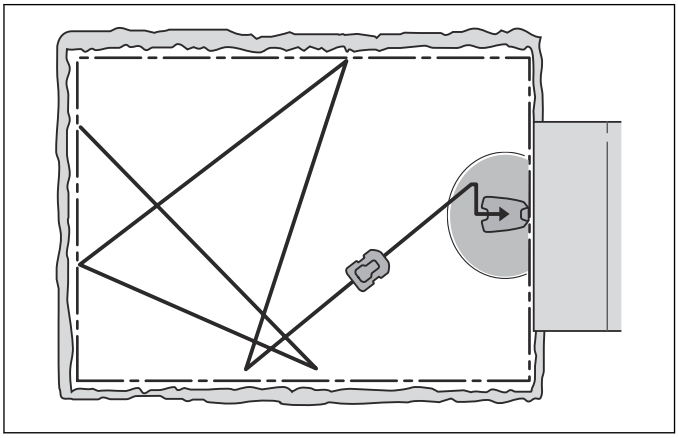
Il rasaerba robotizzato può essere impostato per cercare la stazione di ricarica in uno o più modi, tra 3 modalità diverse. Il rasaerba robotizzato combina automaticamente questi 3 metodi di ricerca per individuare la stazione di ricarica il più velocemente possibile, ma anche per lasciare meno solchi possibili.

Utilizzando le opzioni di impostazione manuale, i 3 metodi di ricerca possono essere combinati per ottimizzare la ricerca della stazione di ricarica in base alla forma del giardino in questione, vedere *Installazione alla pagina 27*.

1.2.5.1 Metodo di ricerca 1 - Irregolare

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.



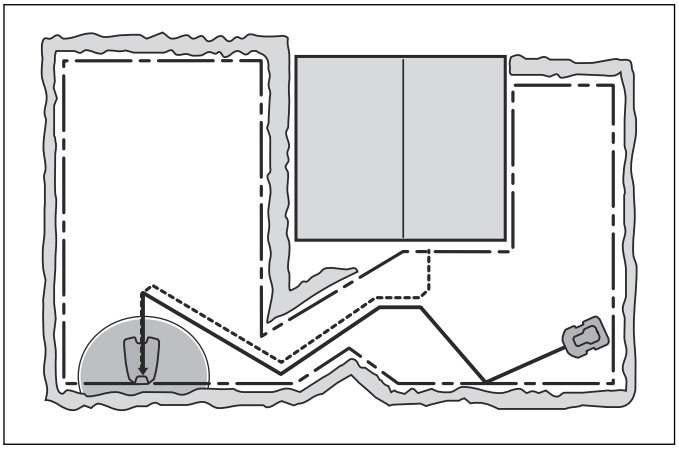
1.2.5.2 Metodo di ricerca 2 - Seguire il cavo guida

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 *Installazione del cavo guida alla pagina 19*.

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.



1.2.5.3 Metodo di ricerca 3 - Seguire il cavo perimetrale

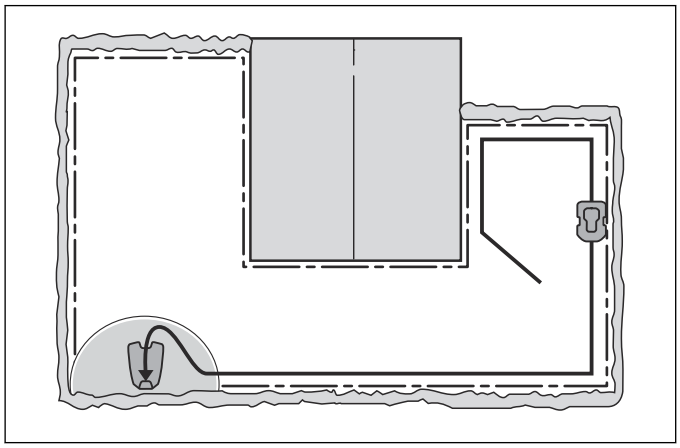
Il rasaerba robotizzato si muove in modo casuale fino a quando raggiunge il cavo perimetrale. Quindi segue il cavo perimetrale fino alla stazione di ricarica. Il rasaerba robotizzato sceglie in modo casuale se procedere in senso orario o antiorario.

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

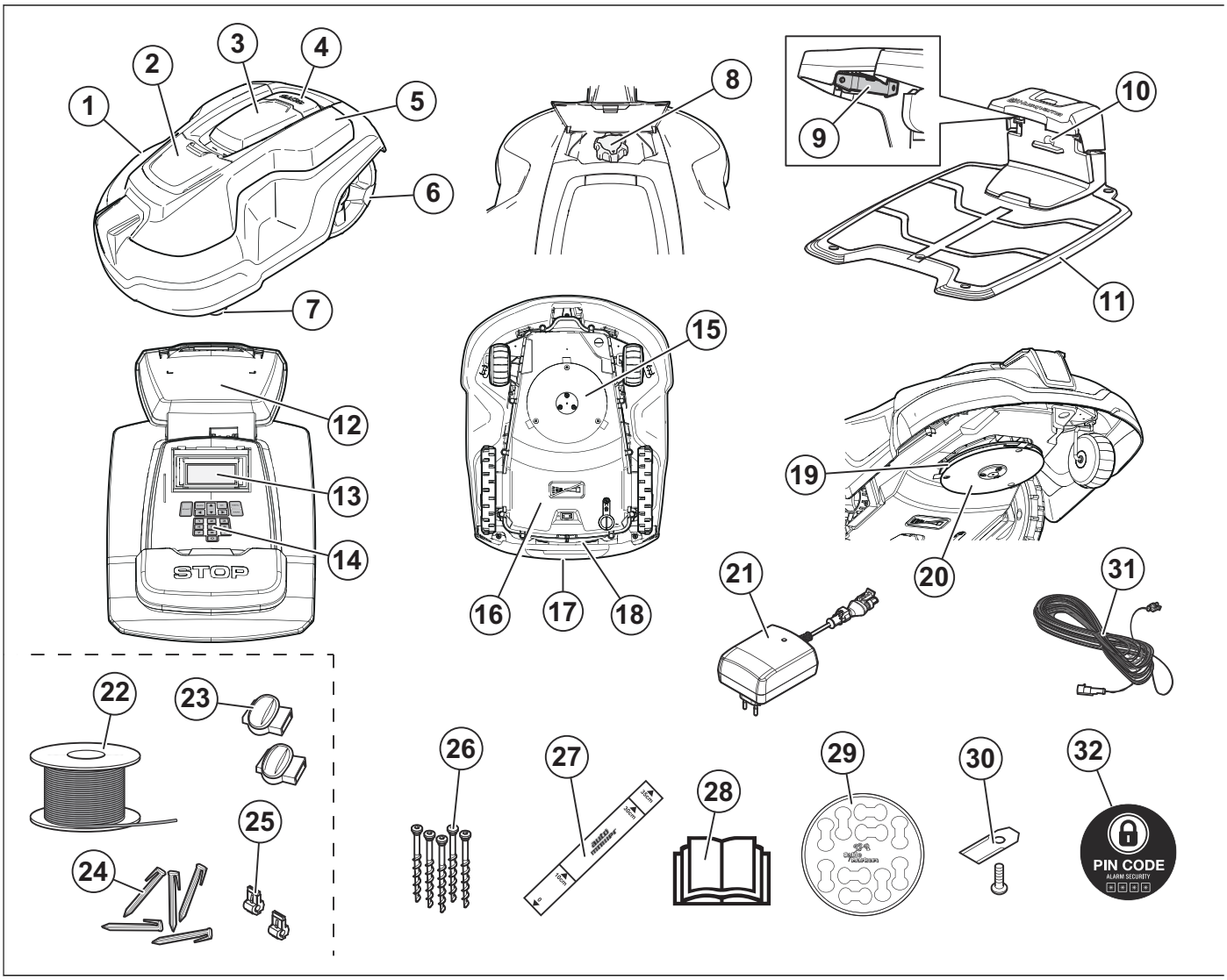
Il vantaggio di questo metodo di ricerca è che non è necessario installare un cavo guida.

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.



1.3 Panoramica del prodotto



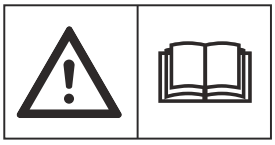
I numeri in figura rappresentano:

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

[1] Fa parte del kit di installazione che è acquistabile separatamente.
[2] Vedere nota 1
[3] Vedere nota 1
[4] Vedere nota 1

1.4 Simboli riportati sul prodotto

Questi simboli sono reperibili sul robot rasaerba. Osservarli attentamente.

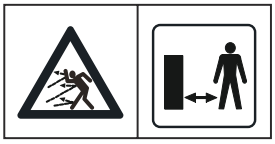


AVVERTENZA: Leggere le istruzioni d'uso prima di rimettere in funzione il robot rasaerba.



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

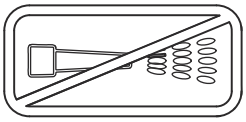
Il robot rasaerba si avvia solo quando l'interruttore principale è in posizione *1* ed è stato immesso il codice PIN corretto. Portare l'interruttore principale in posizione *0* prima di eseguire le ispezioni e/o la manutenzione.



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



AVVERTENZA: Non salire sulla macchina. Non avvicinare mai le mani o i piedi al corpo del rasaerba o al di sotto di esso.



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



Funzione di blocco

Il presente prodotto è conforme alle vigenti direttive CE.



Emissioni di rumore nell'ambiente circostante. Le emissioni del prodotto sono riportate nel capitolo *Caratteristiche tecniche alla pagina 61* e sulla targhetta dati di funzionamento.



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



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



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

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

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

2 Sicurezza

2.1 Definizioni di sicurezza

I simboli di avvertenza e cautela e le note vengono utilizzati per evidenziare le parti importanti del manuale dell'operatore.

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

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

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

2.2 Istruzioni di sicurezza generali

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

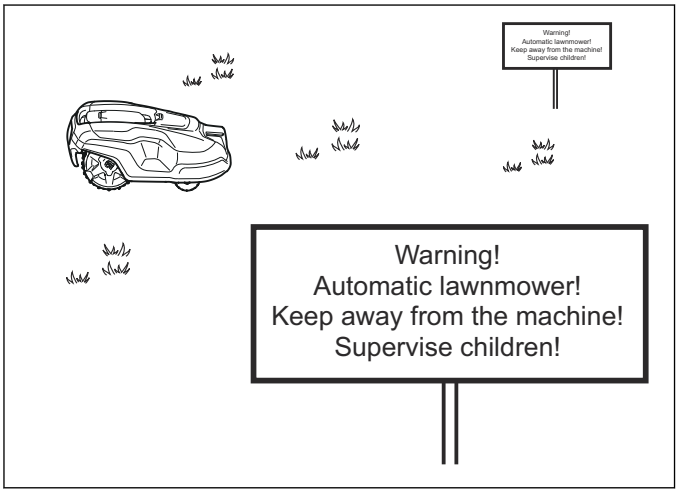
AVVERTENZA: Non utilizzare mai il robot rasaerba se persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nell'area di taglio.

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

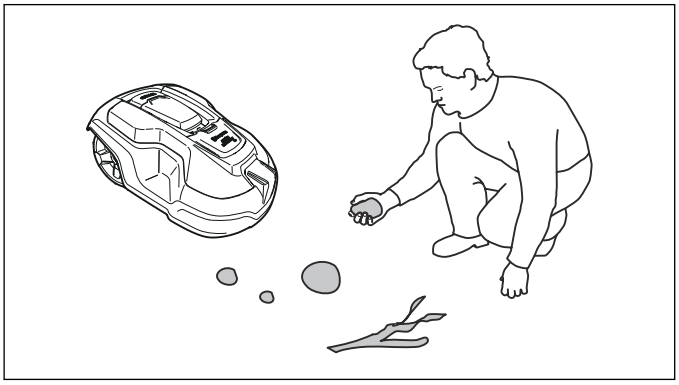
2.3 Istruzioni di sicurezza per il funzionamento

2.3.1 Uso

- Questo robot rasaerba è stato progettato per falciare l'erba su superfici aperte e su zone piane. Può essere utilizzato solo con le apparecchiature raccomandate dal produttore. Qualsiasi altro tipo di utilizzo è da considerarsi improprio. Attenersi scrupolosamente alle istruzioni del produttore relative a funzionamento e manutenzione.
- I segnali di avvertenza devono essere collocati intorno all'area di lavoro del robot rasaerba se viene utilizzato nelle aree pubbliche. La segnaletica dovrà avere il seguente testo: **Avvertenza! Rasaerba automatico! Tenere i bambini lontani dalla macchina! Tenete sotto controllo i bambini!**



- Utilizzare la funzione **PARK** o disinserire l'interruttore principale del robot rasaerba se persone, in particolar modo bambini, o animali si trovano nell'area di taglio. Si consiglia di programmare il funzionamento del rasaerba durante gli orari nei quali nella zona non vengono svolte attività, ad esempio di notte. Vedere *Timer alla pagina 24*.
- Il robot rasaerba può essere utilizzato, sottoposto a manutenzione e riparato solo da persone che abbiano totale dimestichezza con le sue specifiche caratteristiche e norme di sicurezza. Prima di usare il robot rasaerba, leggere attentamente il manuale dell'operatore e accertarsi di aver compreso le istruzioni.
- Non è consentito modificare il design originale del robot rasaerba. Tutte le modifiche sono a rischio e pericolo dell'utente.
- Controllare che non siano presenti pietre, rami, attrezzi, giocattoli o altri oggetti sul prato che possano danneggiare le lame. Eventuali oggetti sul prato possono anche causare il blocco del robot rasaerba e potrebbe essere necessario un intervento per rimuovere l'oggetto affinché il rasaerba ritorni a funzionare. Impostare sempre l'interruttore principale in posizione *0* prima di eliminare un'ostruzione.



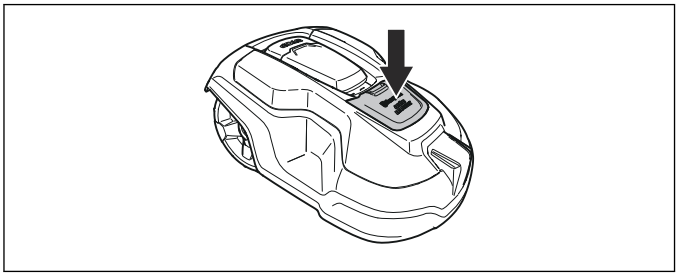
- Avviare il robot rasaerba secondo le istruzioni. Quando l'interruttore principale è in posizione 1, accertarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non mettere mai mani o piedi sotto il robot rasaerba.
- Non toccare le parti pericolose in movimento, come ad esempio il disco lame, se non sono completamente arrestate.
- Non sollevare mai il robot rasaerba, né trasportarlo, quando l'interruttore principale è in posizione 1.
- Non consentire l'utilizzo del robot rasaerba a persone che non ne conoscono il funzionamento e il comportamento.
- Non consentire mai che il robot rasaerba possa collidere con persone o animali. Se una persona o un altro essere vivente si trova sul percorso del rasaerba, fermarlo immediatamente. Vedere *Stop alla pagina 44*.
- Non collocare alcun oggetto sul robot rasaerba o sulla relativa stazione di ricarica.
- In caso di guasto della protezione, del disco lame o del corpo falciatore, non consentire l'utilizzo del robot rasaerba. Inoltre, non utilizzare il rasaerba in caso di lame, viti, dadi o cavi difettosi. Non collegare mai un cavo danneggiato o toccare un cavo danneggiato prima che venga scollegato dall'alimentazione.
- Non utilizzare il robot rasaerba se l'interruttore principale non funziona.
- Quando non lo si utilizza, spegnere sempre il robot rasaerba con l'interruttore principale. Il robot rasaerba si avvia solo quando l'interruttore principale è in posizione 1 ed è stato immesso il codice PIN corretto.
- Il robot rasaerba non deve mai essere utilizzato quando è in funzione un irrigatore. Utilizzare la funzione timer (vedere *Timer alla pagina 24*) in modo che il rasaerba e l'irrigatore non funzionino contemporaneamente.
- Husqvarna non garantisce la completa compatibilità fra il robot rasaerba e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.
- L'allarme integrato è molto rumoroso. Prestare attenzione, soprattutto se il robot rasaerba è utilizzato in ambienti chiusi.
- Oggetti metallici nel terreno (ad esempio cemento armato o reti contro le talpe) possono comportare un arresto. Gli oggetti metallici possono generare interferenze di segnale, con conseguente arresto.

- Il rasaerba robotizzato non deve mai essere utilizzato con temperature inferiori a 0 °C o superiori a 45 °C; ciò potrebbe causare danni al prodotto.

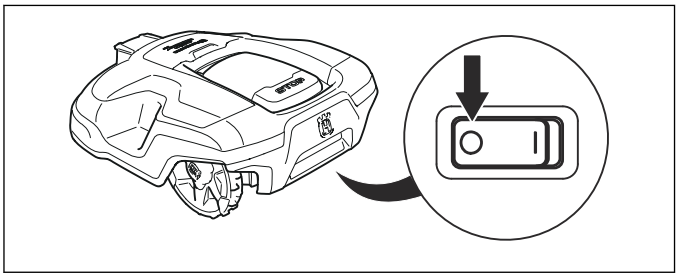
2.3.2 Come Sollevare e spostare il robot rasaerba

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

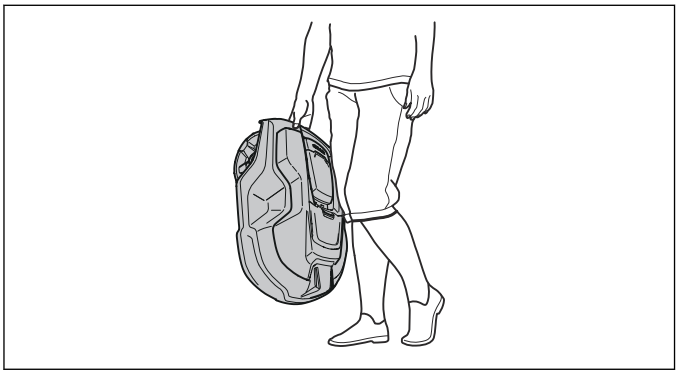
1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il robot rasaerba. Se la sicurezza è impostata sul livello medio o alto, (vedere *Sicurezza alla pagina 25*) è necessario immettere il codice PIN. Il codice PIN è composto da quattro cifre e viene selezionato al primo avviamento del robot rasaerba. Vedere *Primo avviamento e calibrazione alla pagina 21*.



2. Posizionare l'interruttore principale su *0*.



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

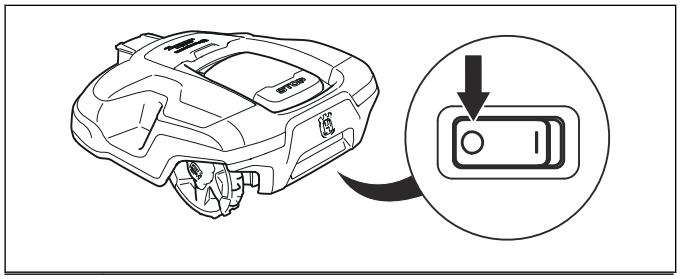


ATTENZIONE: Non sollevare il robot rasaerba quando è parcheggiato nella stazione di ricarica. Ciò potrebbe provocare danni alla stazione di ricarica e/o al robot rasaerba. Premere **STOP** ed estrarre il robot rasaerba dalla stazione di ricarica prima di sollevarlo.

2.3.3 Manutenzione

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

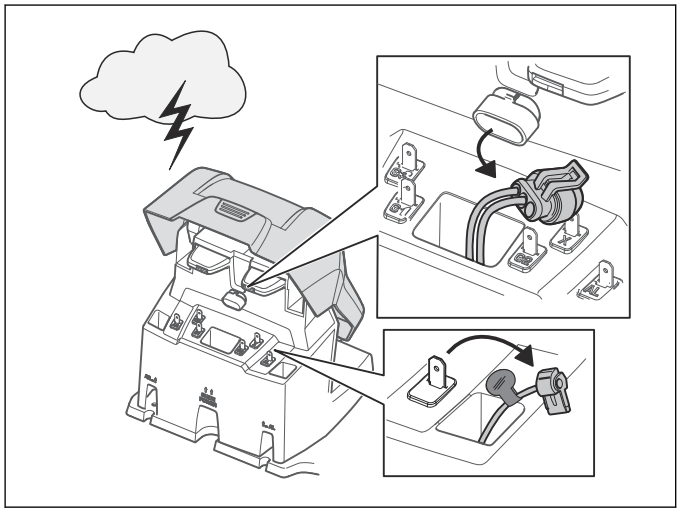
L'interruttore principale deve essere impostato in posizione *0* durante tutti i lavori sul telaio del rasaerba, come la pulizia o la sostituzione delle lame.



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

Controllare ogni settimana il rasaerba robotizzato e sostituire parti danneggiate o usurate. Vedere *Introduzione - Manutenzione alla pagina 47*.

2.3.4 In caso di temporale



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

1. Accertarsi che i cavi siano contrassegnati con le apposite etichette per semplificare i collegamenti. I collegamenti delle stazioni di ricarica sono contrassegnati con AR, AL e G1.
2. Scollegare tutti i cavi collegati e l'alimentatore.
3. Collegare tutti i cavi e l'alimentatore se non vi è più alcun rischio di temporale. È importante che ogni cavo sia collegato al posto giusto.

3 Installazione

3.1 Presentazione

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

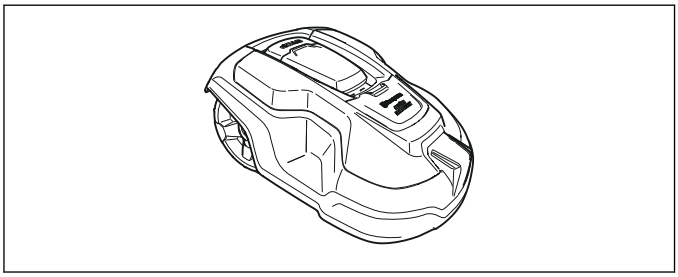
Prima di iniziare l'installazione, acquisire dimestichezza con i contenuti della confezione.

Automower 310/315	
Robot rasaerba	√
Stazione di ricarica	√
Alimentatore	√
Cavo a bassa tensione	√
Viti della stazione di ricarica	5 pz
Chiave a brugola	√
Astina di misurazione	√
Etichette cavi	√
Manuale operatore e guida rapida	√
Lame extra	9 pz
Decalcomania allarme	√

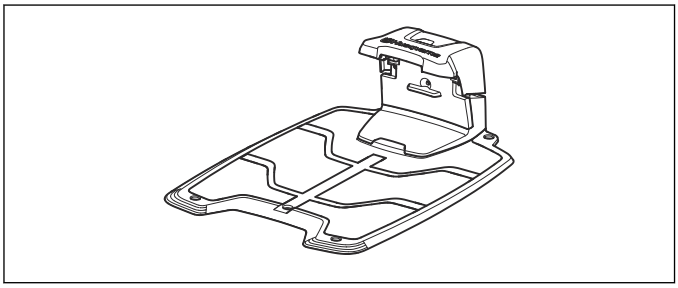
3.1.1 Componenti principali per l'installazione

L'installazione del robot rasaerba coinvolge 4 componenti principali:

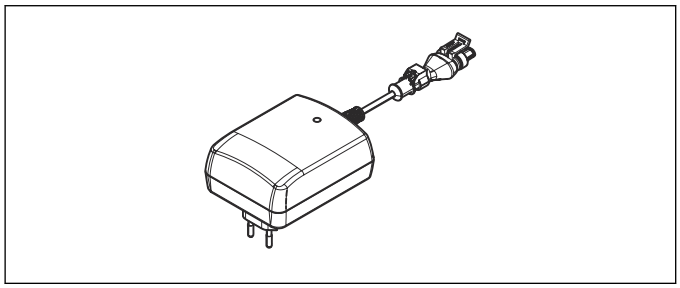
1. Un robot rasaerba che taglia il prato sostanzialmente seguendo uno schema casuale.



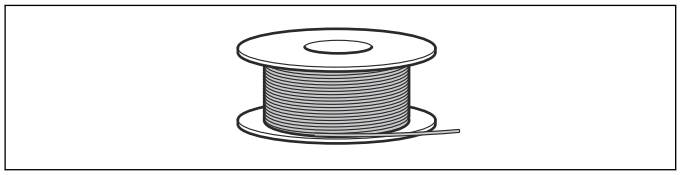
2. Una stazione di ricarica, dove deve tornare il robot rasaerba quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso.



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



4. Il cavo è collocato intorno ai margini del prato e degli oggetti e piante che il robot rasaerba non deve raggiungere. Il cavo è utilizzato sia come cavo perimetrale che come cavo guida. La lunghezza massima ammessa per il cavo perimetrale è 800 m.



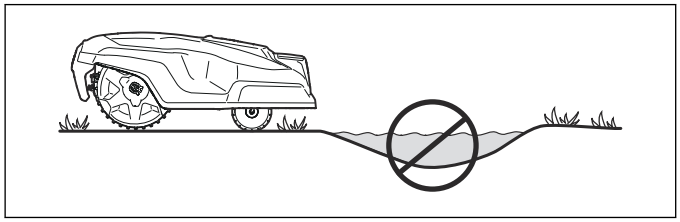
3.2 Preparativi

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.

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

1. Se il prato nell'area di lavoro è più lungo di 10 cm, tagliarlo con un rasaerba standard. Raccogliere l'erba.
2. Colmare buche e cunette per evitare che l'acqua piovana formi delle pozzanghere. Il prodotto può danneggiarsi se viene usato in pozze di acqua. Vedere *Termini di garanzia alla pagina 63*.



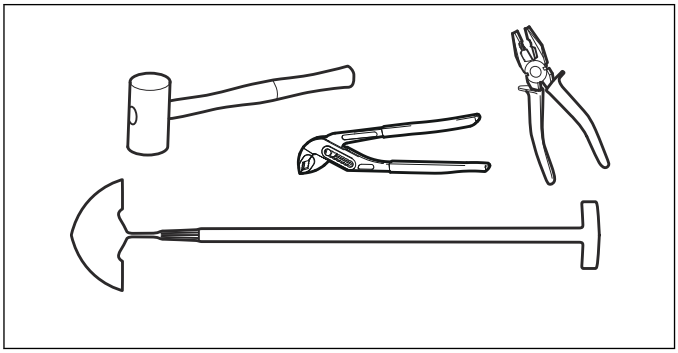
3. Leggere attentamente tutti i passaggi prima dell'installazione.
4. Verificare che siano presenti tutti i componenti per l'installazione. Vedere *Panoramica del prodotto alla pagina 6*.
   - Rasaerba robotizzato

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

3.2.1 Utensili di montaggio

Durante l'installazione sarà inoltre necessario quanto segue.

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



3.3 Stazione di ricarica

La stazione di ricarica svolge 3 funzioni.

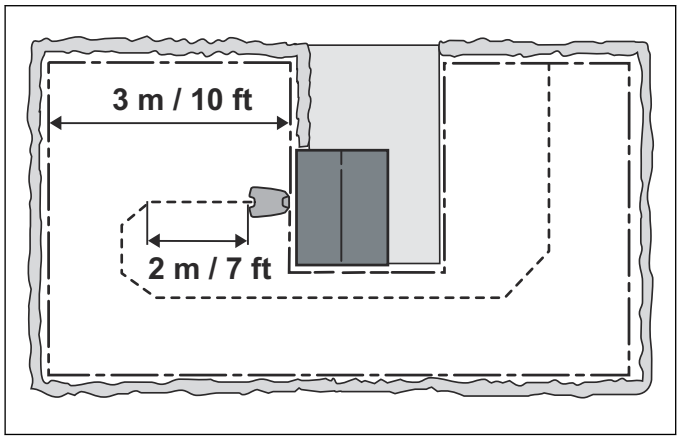
- Inviare segnali di controllo lungo il cavo perimetrale.
- Inviare segnali di controllo nel cavo guida in modo che il rasaerba robotizzato possa trovare la stazione di ricarica.
- Ricaricare la batteria del rasaerba robotizzato.

3.3.1 Posizione migliore per la stazione di ricarica

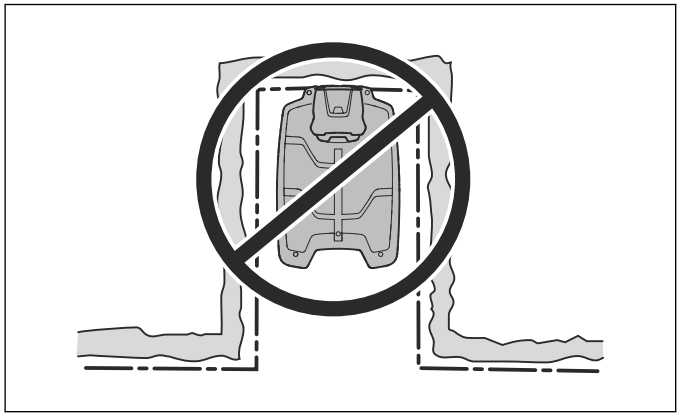
Nel decidere quale sia la posizione migliore per la stazione di ricarica, prendere in considerazione gli aspetti seguenti:

- Lasciare uno spazio libero di almeno 3 m davanti alla stazione di ricarica.
- Deve essere possibile posizionare il cavo perimetrale della lunghezza minima di 1,5 m a destra e sinistra della stazione di ricarica. Diversamente, il robot rasaerba potrebbe inserirsi lateralmente nella stazione di ricarica e incontrare difficoltà durante l'aggancio.
- Deve essere vicina a una presa di rete. Il cavo a bassa tensione fornito in dotazione è lungo 10 m.
- Una superficie piana priva di oggetti contundenti su cui posizionare la stazione di ricarica.
- Protezione dagli schizzi d'acqua, per esempio dell'impianto di irrigazione.
- Protezione dalla luce diretta del sole.
- Posizionare nella parte più bassa di un'area di lavoro che abbia una pendenza consistente.
- Possibile necessità di nascondere la stazione di ricarica alla vista degli estranei.

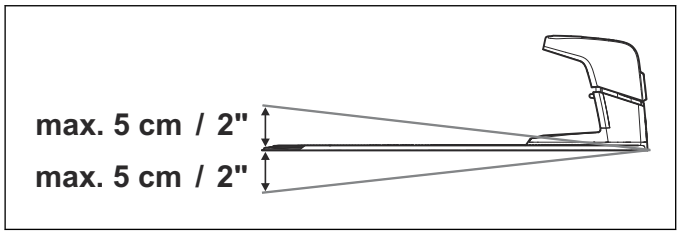
La stazione di ricarica deve essere posizionata con lo spazio libero di fronte (minimo 3 m). Inoltre deve essere collocata in posizione centrale nell'area di lavoro, in modo da permettere al rasaerba robotizzato di raggiungere più facilmente tutte le zone dell'area di lavoro.



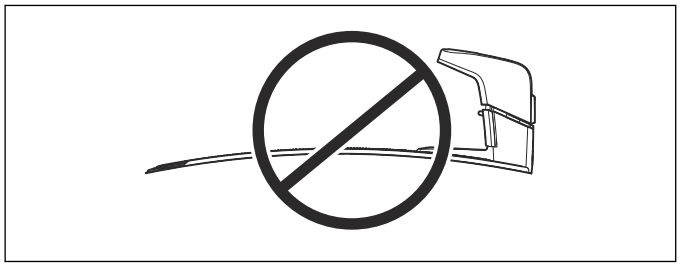
Non posizionare la stazione di ricarica in spazi ristretti o in un angolo. Questo può rendere difficile per il rasaerba il ritrovamento della stazione di ricarica.



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

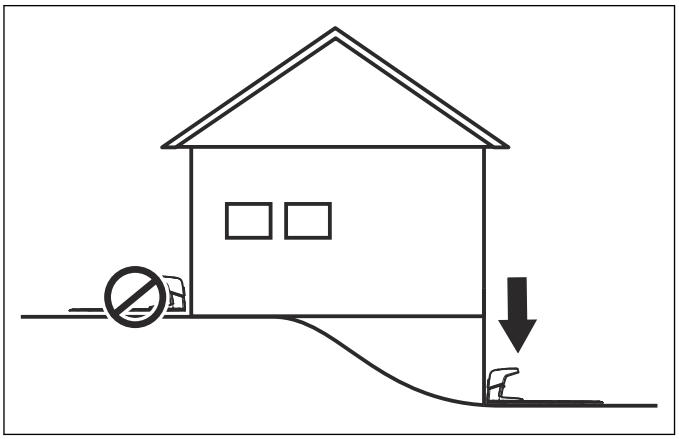


La stazione di ricarica non deve essere posizionata in modo da poter piegare la sua piastra base.

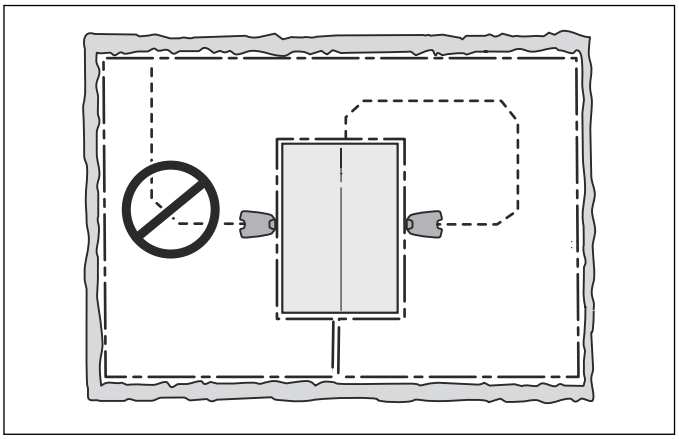


Se l'installazione viene effettuata in un'area di lavoro con pendenza ripida, la stazione di ricarica deve essere posizionata in fondo al pendio. In questo modo è più

semplice per il robot rasaerba seguire il cavo guida fino alla stazione di ricarica.



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



3.3.2 Collegamento dell'alimentatore

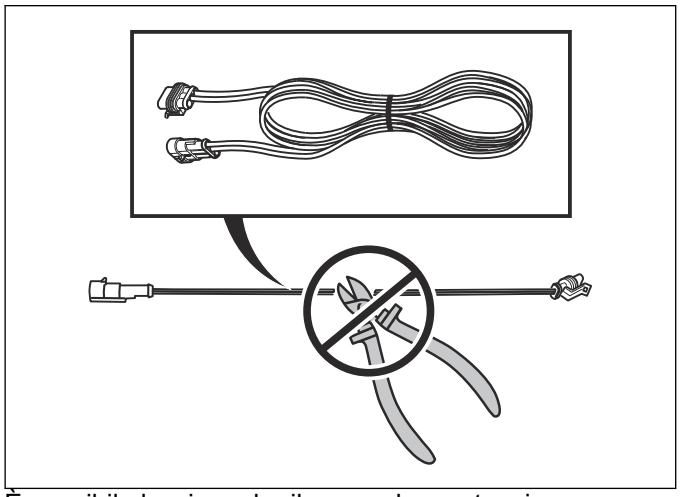
Nello scegliere la posizione dell'alimentatore, prendere in considerazione quanto segue:

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

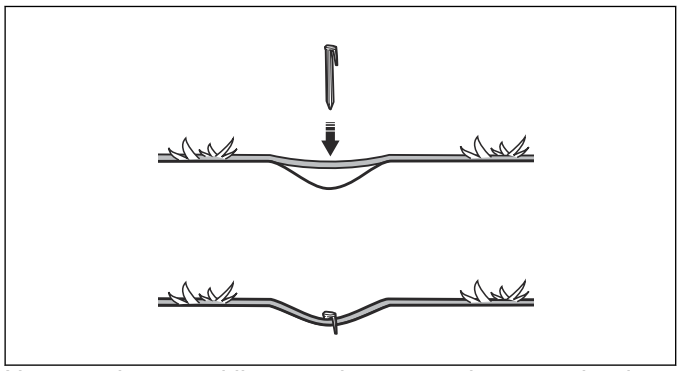
L'alimentatore deve essere posizionato in un luogo ben ventilato e sotto un tetto. Se l'alimentatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, questa deve essere adatta all'uso all'aperto. Si consiglia l'uso di un interruttore di guasto verso terra (RCD) quando si collega l'alimentazione alla presa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

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

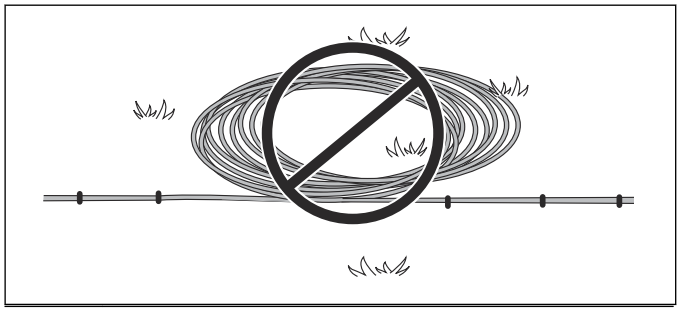
Non modificare o manomettere alcuna parte dell'alimentatore. Ad esempio, non accorciare né allungare il cavo a bassa tensione. Cavi a bassa tensione di 3 o 20 m di lunghezza sono disponibili come accessori opzionali.



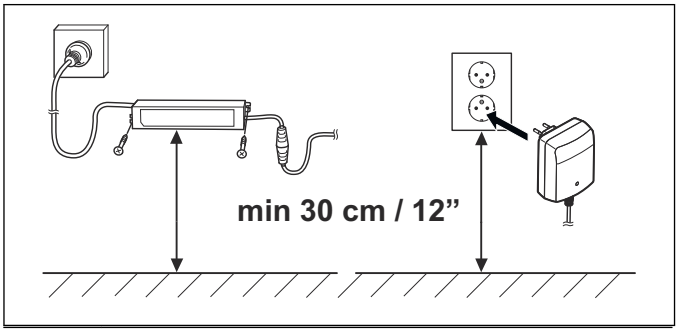
È possibile lasciare che il cavo a bassa tensione attraversi l'area di lavoro se questo è fissato con picchetti o interrato. L'altezza di taglio deve essere tale da impedire alle lame di entrare in contatto con il cavo a bassa tensione.



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



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



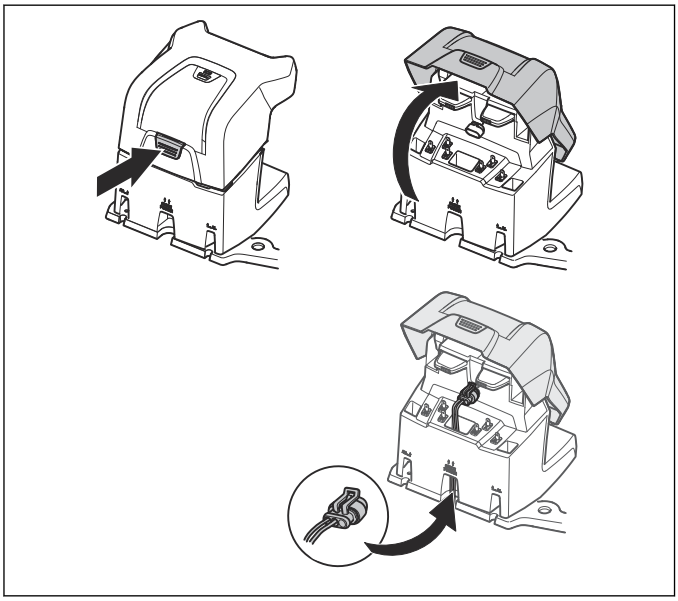
AVVERTENZA: Non modificare né manomettere per nessun motivo alcuna parte dell'alimentatore. Non accorciare o allungare il cavo a bassa tensione.

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

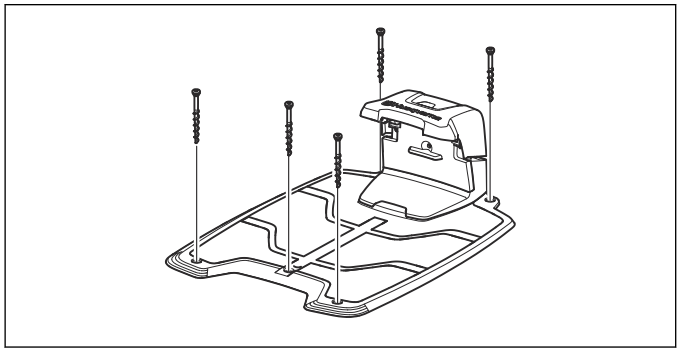
ATTENZIONE: Posizionare il cavo a bassa tensione e regolare l'altezza di taglio in modo che le lame non vengano mai a contatto con lo stesso.

3.3.3 Installazione e collegamento della stazione di ricarica

1. Posizionare la stazione di ricarica in un punto adatto.
2. Inclinare in avanti il coperchio di protezione della stazione di ricarica e collegare il cavo a bassa tensione alla stazione di ricarica.

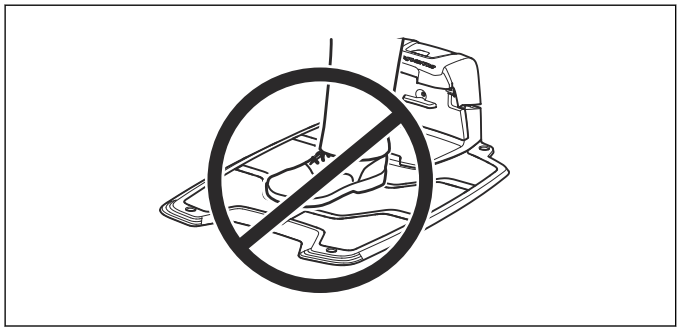


3. Collegare il cavo di alimentazione del trasformatore a una presa di rete da 100-240V. Se l'alimentatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, questa deve essere adatta all'uso all'aperto. Vedere *Collegamento dell'alimentatore alla pagina 13*.
4. Fissare la stazione di ricarica al suolo utilizzando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



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

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



3.4 Caricamento della batteria

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

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

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

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

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

3.5 Cavo perimetrale

Il cavo perimetrale può essere installato nei seguenti modi:

- Fissare il cavo al terreno tramite picchetti.

  Fissare a terra il cavo perimetrale con i picchetti se si desidera effettuare modifiche al cavo perimetrale nelle prime settimane di utilizzo. Dopo qualche settimana, l'erba crescerà sopra il cavo rendendolo invisibile. Usare un martello/mazzuolo di plastica e i picchetti.
- Interrare il cavo.

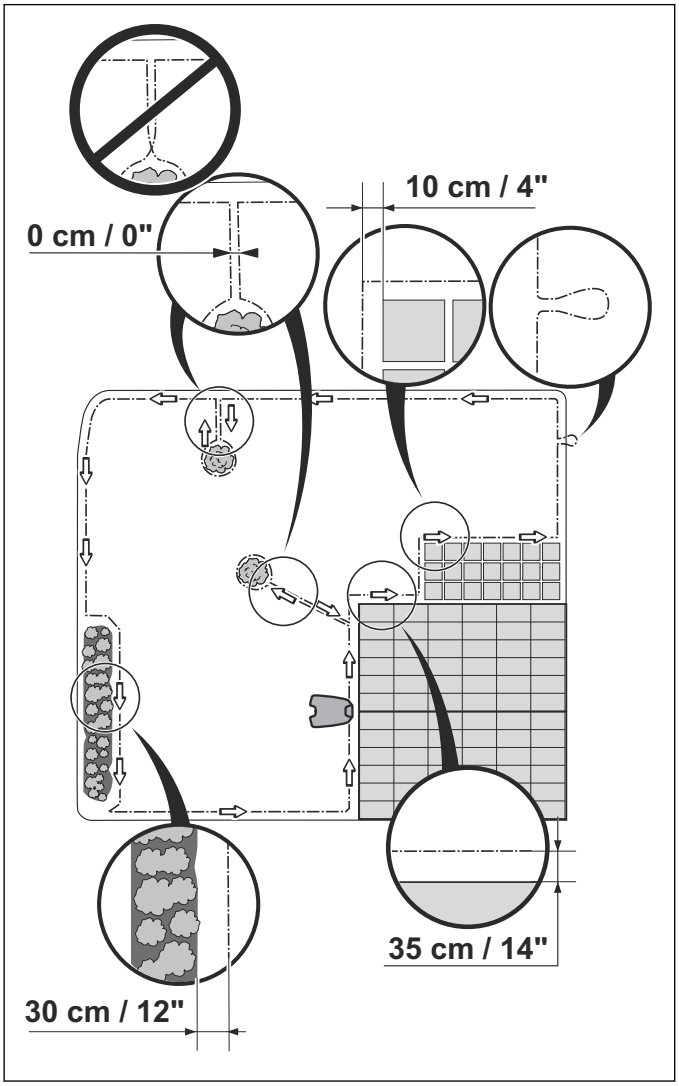
  Interrare il cavo perimetrale se si desidera sarchiare o arieggiare il prato. Se necessario, i due metodi possono essere combinati in modo che una parte del cavo perimetrale sia fissato con i picchetti e il resto interrato. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga. Accertarsi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

3.5.1 Scelta della posizione del cavo perimetrale

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

- Il cavo deve formare un anello intorno all'area di lavoro. Usare il cavo perimetrale originale. È appositamente progettato per resistere all'umidità del terreno.
- La distanza tra il rasaerba robotizzato e il cavo in qualsiasi punto dell'area di lavoro non deve superare mai i 35 m.
- Il cavo deve essere lungo al massimo 800 m.
- Devono essere disponibili 20 cm di cavo extra al quale collegare in seguito il cavo guida. Vedere *Posa del cavo perimetrale alla pagina 18*.

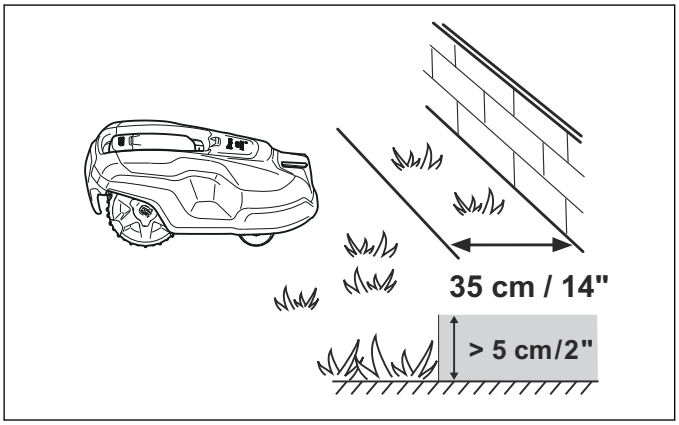
L'illustrazione seguente mostra come posizionare il cavo perimetrale attorno all'area di lavoro e agli ostacoli. Usare l'astina di misurazione in dotazione per determinare la distanza corretta. Vedere *Panoramica del prodotto alla pagina 6*.



3.5.2 Confini dell'area di lavoro

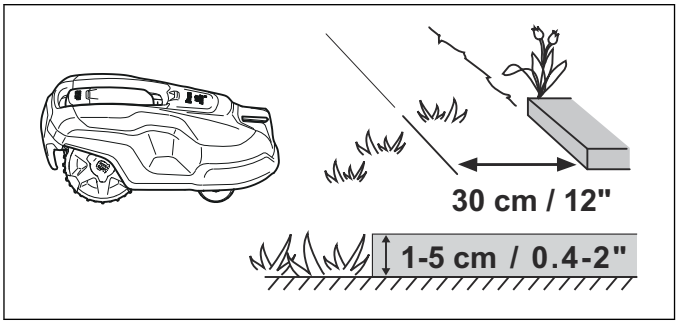
In base a ciò che si trova attorno all'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posizionato a diverse distanze dai vari ostacoli.

Se un ostacolo alto (da 5 cm o più), ad esempio un muro o steccato, confina con l'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posato a 35 cm dall'ostacolo. Questo permetterà di evitare la collisione del robot rasaerba con l'ostacolo e di ridurre l'usura della scocca. Non viene tagliata l'area di prato fino a circa 20 cm da un ostacolo fisso.

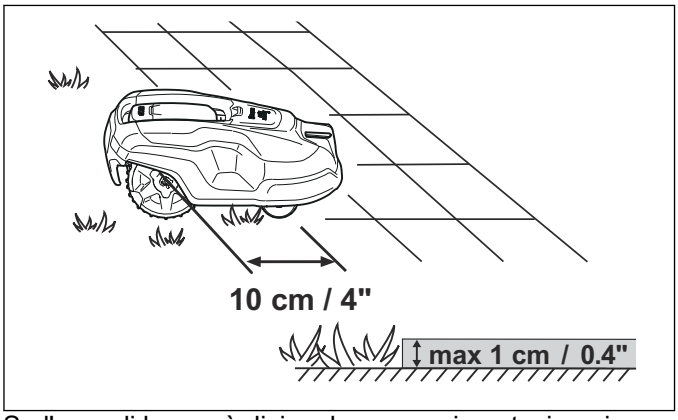


Se l'area di lavoro confina con un piccolo avvallamento, un'aiuola o un piccolo dislivello, o un marciapiedi basso (1-5 cm), il cavo perimetrale deve essere posato a 30 cm all'interno dell'area di lavoro. Questo impedisce alle

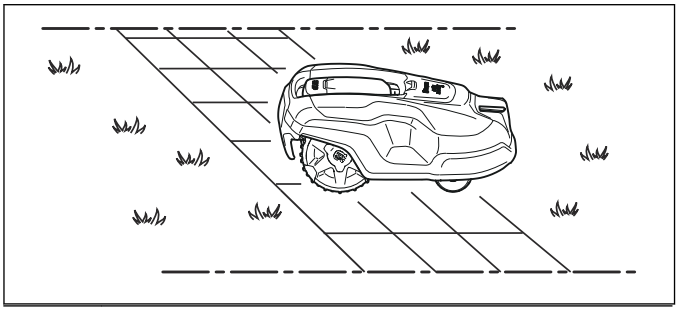
ruote di passare sull'avvallamento o salire sul marciapiede ed evitare l'eccessiva usura del robot rasaerba. Non viene tagliata l'erba su un'area di prato fino a circa 15 cm dall'avvallamento/marciapiede.



Se l'area di lavoro confina con una pavimentazione in selciato o una simile a livello con il prato (+/- 1 cm), 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.

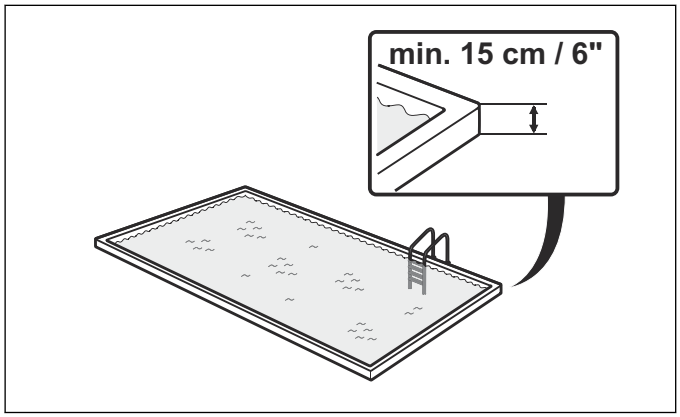


Se l'area di lavoro è divisa da una pavimentazione in selciato a livello con il prato, è possibile consentire al robot rasaerba di salire sulla pavimentazione. Può essere un vantaggio posare il cavo perimetrale sotto la pavimentazione. Il cavo perimetrale può anche essere posato tra le fughe delle pietre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



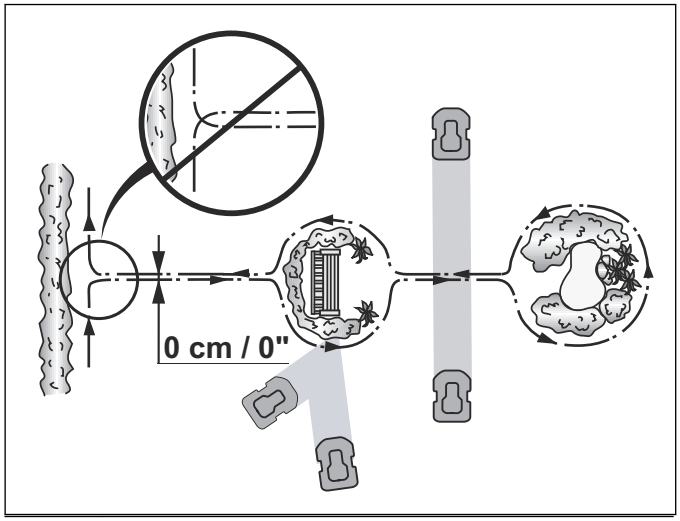
ATTENZIONE: il robot rasaerba non deve mai passare sopra ghiaia, pacciame o materiali simili che potrebbero danneggiarne le lame.

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



3.5.3 Confini all'interno dell'area di lavoro

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

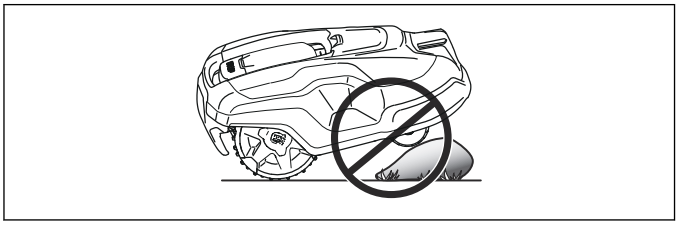


ATTENZIONE: I cavi perimetrali di andata e ritorno da un'isola non devono incrociarsi.

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

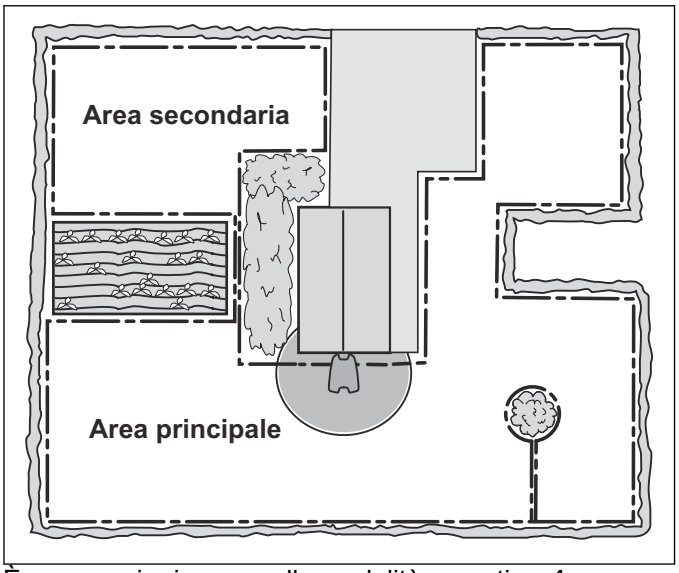
Tuttavia, per un funzionamento sicuro e silenzioso, è consigliabile delimitare tutti gli ostacoli fissi che si trovano nell'area di lavoro.

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



3.5.3.1 Aree secondarie

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



È necessario ricorrere alla modalità operativa *Area secondaria* quando il rasaerba robotizzato non è in grado di spostarsi autonomamente dall'area secondaria alla stazione di ricarica. Vedere *Modalità operativa - Avvio alla pagina 43*. 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*. 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.

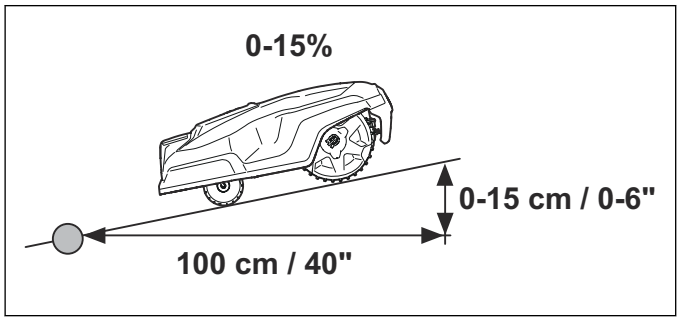
3.5.3.2 Passaggi durante il taglio

Evitare di creare passaggi lunghi e stretti e aree più strette di 1,5 - 2 m. Il rasaerba robotizzato può restare nel passaggio o nell'area per un tempo prolungato. In tal caso, l'erba si appiattisce.

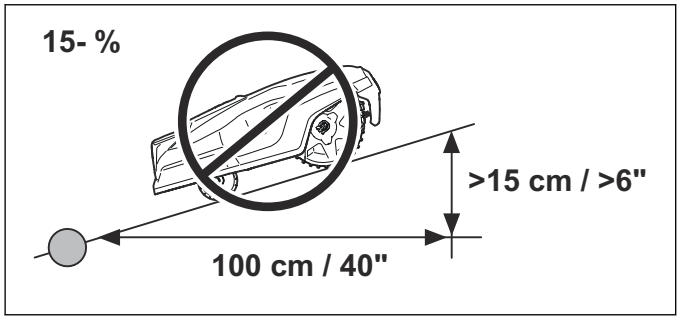
3.5.3.3 Pendenze

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

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



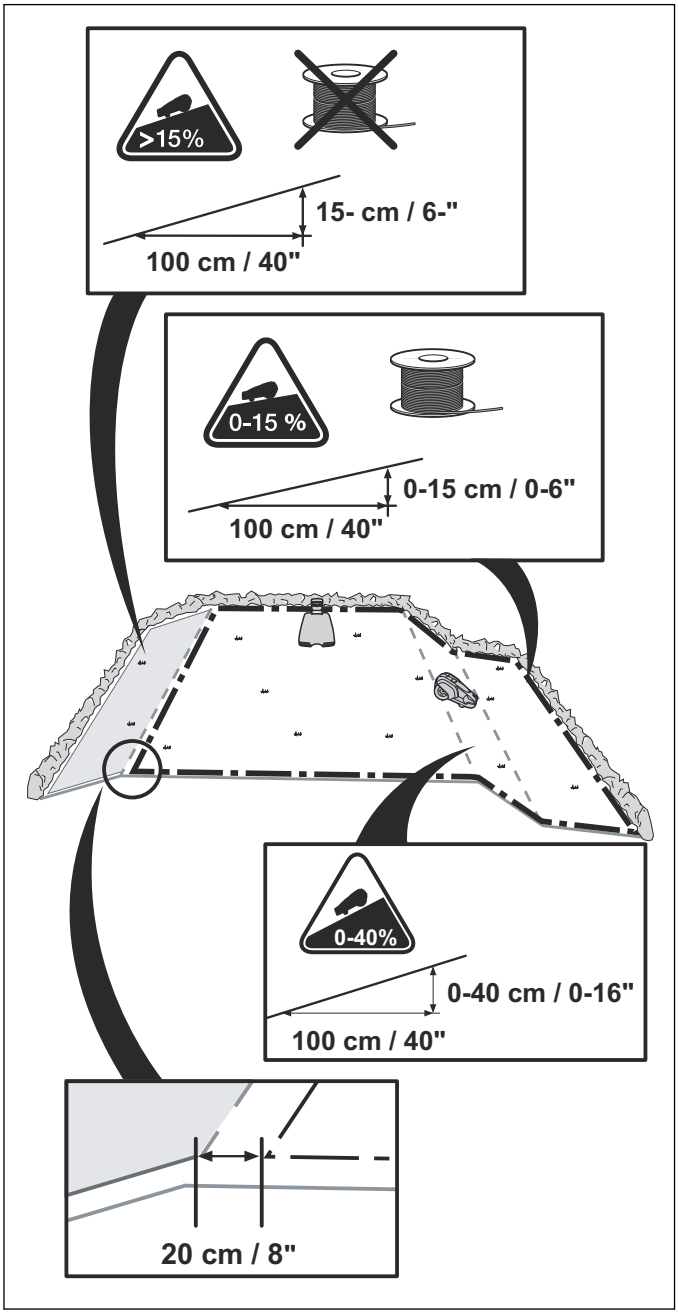
Il cavo perimetrale non deve essere posato su una pendenza superiore al 15%. È possibile che il robot rasaerba faccia fatica a cambiare direzione in questo punto. Il robot rasaerba si arresta e viene visualizzato il messaggio di errore *Fuori area lavoro*. Il rischio è maggiore in condizioni di umidità,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



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

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

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



3.5.4 Posa del cavo perimetrale

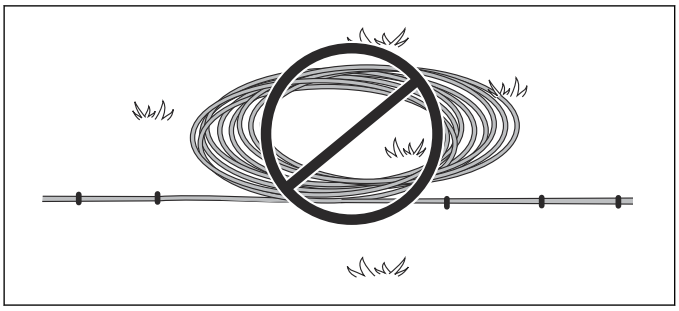
Se si intende picchettare al suolo il cavo perimetrale, procedere come segue:

- Tagliare l'erba molto bassa con un rasaerba standard o un decespugliatore/bordatore nel punto in cui verrà posato il cavo. In tal modo è più facile sistemare il cavo a contatto con il terreno e si riduce il rischio che il robot rasaerba tagli il cavo o ne danneggi l'isolamento.
- Accertarsi di posare il cavo perimetrale vicino al terreno e fissare i picchetti vicini tra loro. Il cavo deve trovarsi vicino al terreno, così che non possa essere tagliato prima che le radici dell'erba vi siano cresciute sopra. Tagliare l'erba troppo corta subito dopo l'installazione può danneggiare l'isolamento del cavo. Eventuali danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi. Per evitare che ciò accada, scegliere sempre l'altezza di taglio massima per le prime settimane successive all'installazione e ridurre gradualmente l'altezza ogni due settimane, fino a raggiungere l'altezza di taglio desiderata.
- Usare un martello per inserire i picchetti nel terreno. Fare attenzione quando si inseriscono i picchetti e accertarsi che il cavo non sia troppo teso. Evitare angoli appuntiti.

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

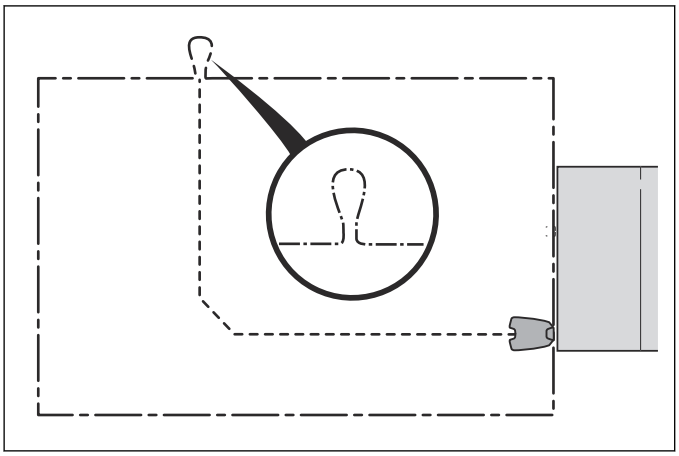
- Accertarsi di posizionare il cavo perimetrale a una profondità di minimo 1 cm e di massimo 20 cm nel suolo. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una vanga.

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



3.5.4.1 Occhiello per il collegamento del cavo guida

Per facilitare il collegamento del cavo guida al cavo perimetrale, è consigliabile creare un occhiello con circa 20 cm di cavo perimetrale extra in corrispondenza del punto in cui sarà poi collegato il cavo guida. È consigliabile stabilire la collocazione del cavo guida prima di posizionare il cavo perimetrale. Vedere *Posa del cavo perimetrale alla pagina 18*.

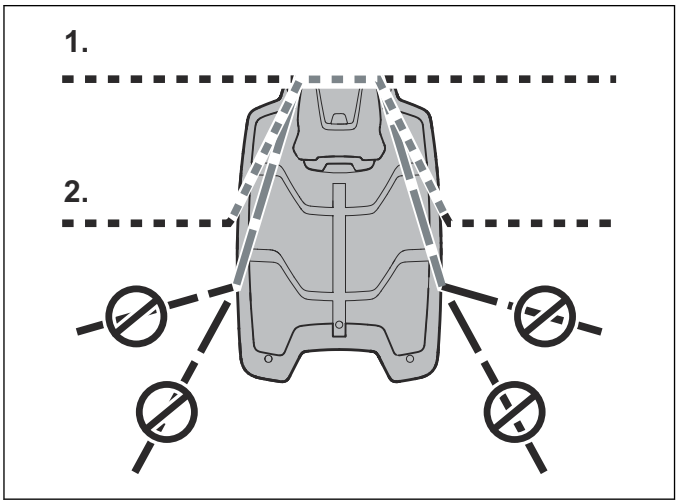


3.5.4.2 Posa del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica

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).

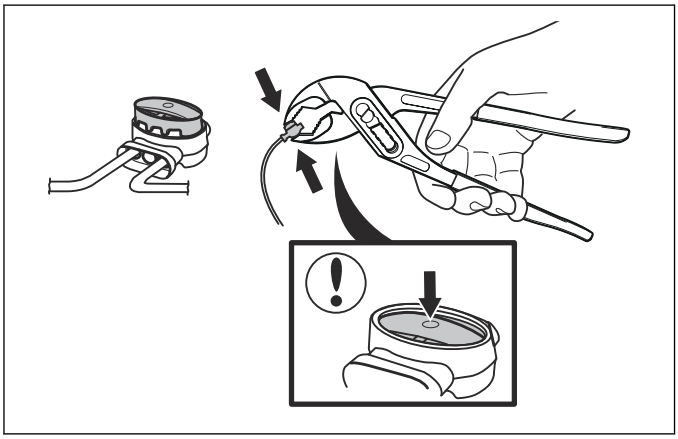


3.5.4.3 Giunzione del cavo perimetrale

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

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

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

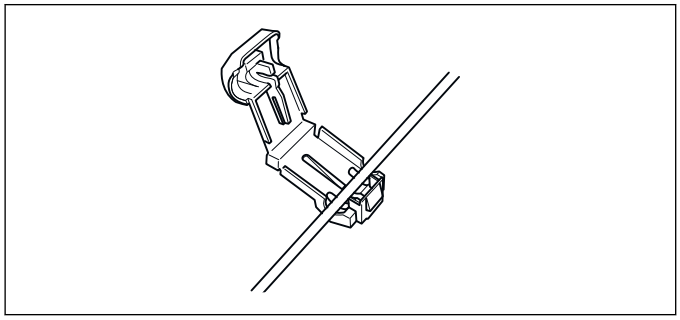


3.6 Collegamento del cavo perimetrale

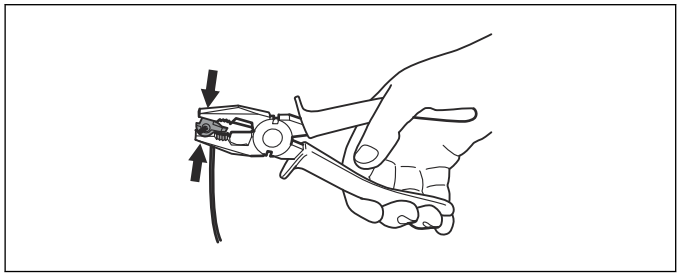
ATTENZIONE: Il cavo perimetrale non deve essere incrociato quando lo si collega alla stazione di ricarica. L'estremità destra del cavo deve essere collegata al connettore destro sulla stazione di ricarica e l'estremità sinistra al connettore sinistro.

Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica.

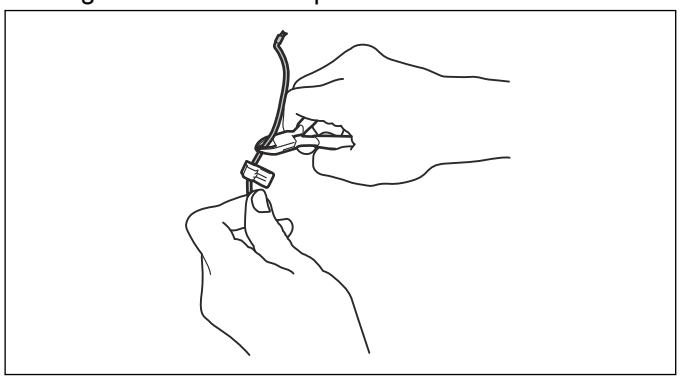
1. Aprire il connettore e inserire il cavo nel morsetto del connettore.



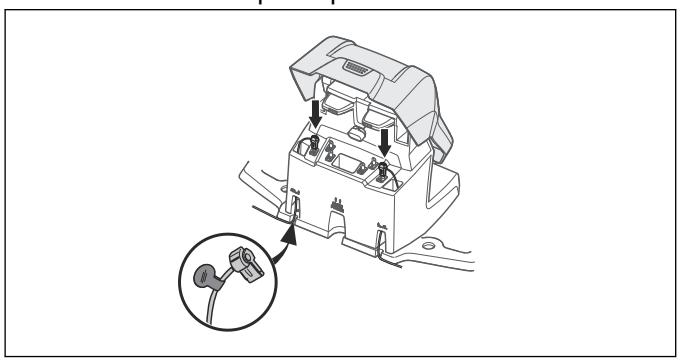
2. Premere i connettori insieme usando un paio di pinze. Premere finché non si sente uno scatto.



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



4. Inclinare il coperchio di protezione della stazione di ricarica in avanti e far passare le estremità del cavo in ciascun canale nella parte posteriore della stazione di ricarica. Premere il connettore sui pin di metallo della stazione di ricarica contrassegnati con AL (sinistra) e AR (destra).
5. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. In questo modo è più semplice collegare i cavi correttamente quando ad esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.

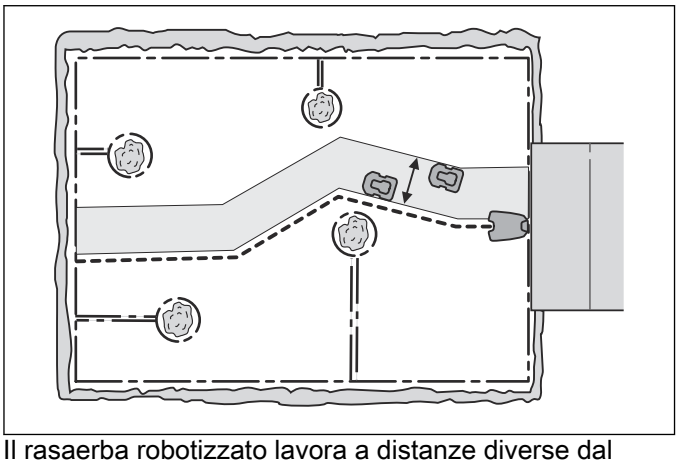


3.7 Installazione del cavo guida

Il cavo guida viene utilizzato dal robot rasaerba per trovare la strada di ritorno alla stazione di ricarica, ma

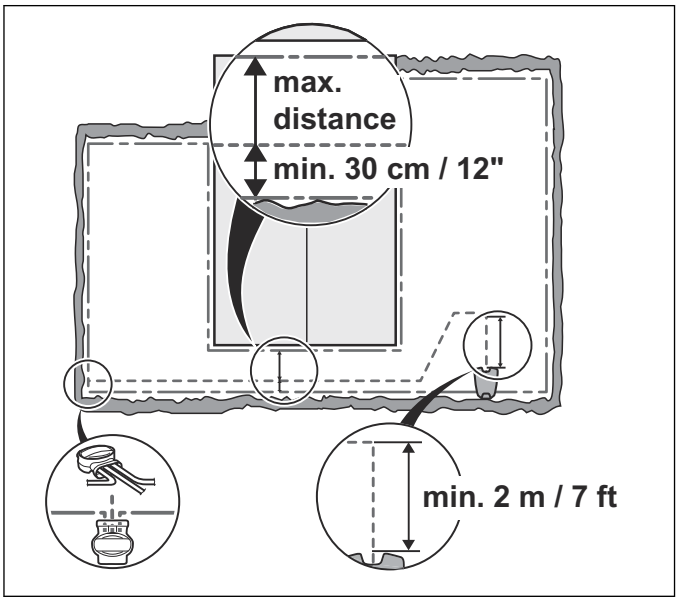
anche per dirigersi verso le zone più lontane del giardino.

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



Il rasaerba robotizzato lavora 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.

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

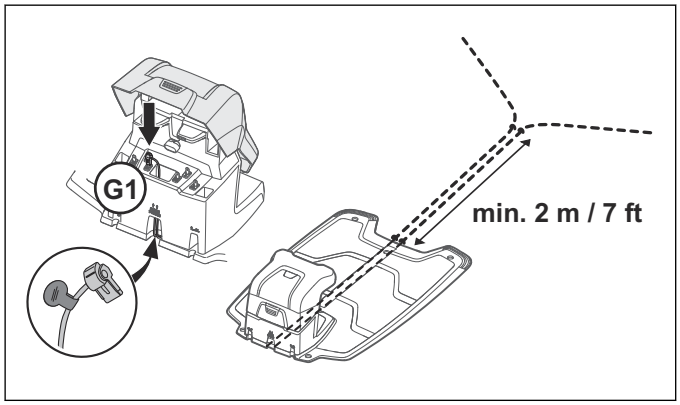


Come il cavo perimetrale, anche il cavo guida può essere fissato a terra con picchetti o interrato.

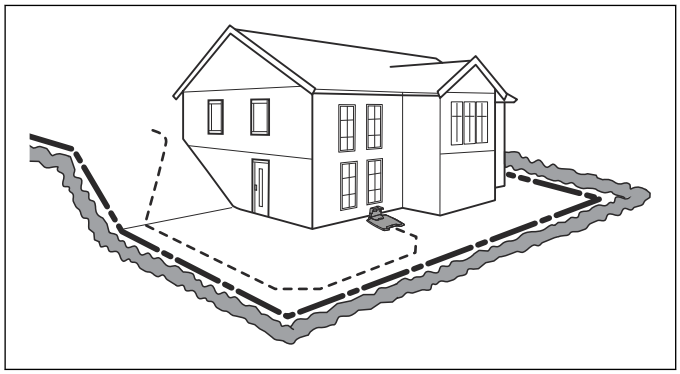
ATTENZIONE: Creare uno spazio il più libero possibile a sinistra del cavo guida (osservando frontalmente la stazione di ricarica). Inoltre, non è consentito posizionare il cavo guida a meno di 30 cm dal cavo perimetrale.

3.7.1 Posa e collegamento del cavo guida

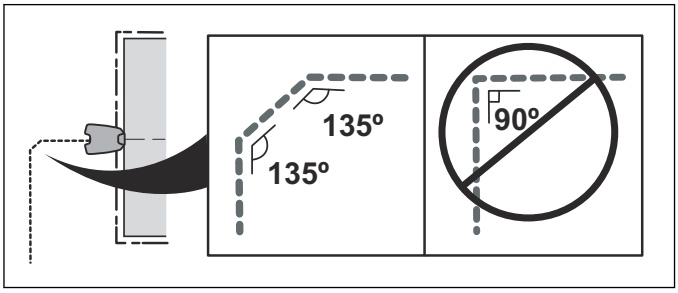
1. Prima di posare e collegare il cavo guida, è importante prendere in considerazione la lunghezza del cavo guida, specialmente in installazioni grandi o complesse. Se il cavo guida è più lungo di 400 m, il rasaerba robotizzato può avere difficoltà a seguirlo. La corrente nel cavo guida va sempre a sinistra alla connessione dal cavo guida al cavo perimetrale.
2. Inclinare in avanti il coperchio superiore della stazione di ricarica e far passare il cavo guida attraverso uno dei due canali contrassegnati con GUIDE che portano al collegamento della guida.
3. Montare il connettore sul cavo guida come già fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate in *Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 19*. Collegarlo al connettore di contatto sulla stazione di ricarica indicato con G1.
4. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. Questo rende più semplice ricollegare i cavi correttamente quando per esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.
5. Stendere il cavo guida attraverso la feritoia situata sotto la piastra di ricarica e quindi almeno 2 m direttamente fuori dal bordo anteriore della piastra.



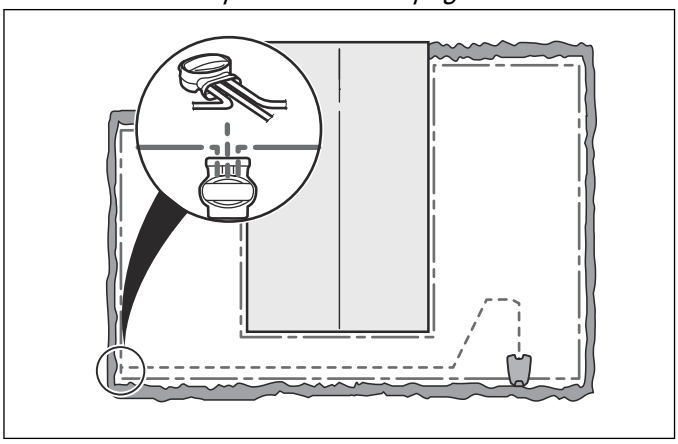
Se il cavo guida deve essere installato su una pendenza ripida, può essere utile posare il cavo obliquamente rispetto alla pendenza. In questo modo è più semplice per il robot rasaerba seguire il cavo guida sulla pendenza.



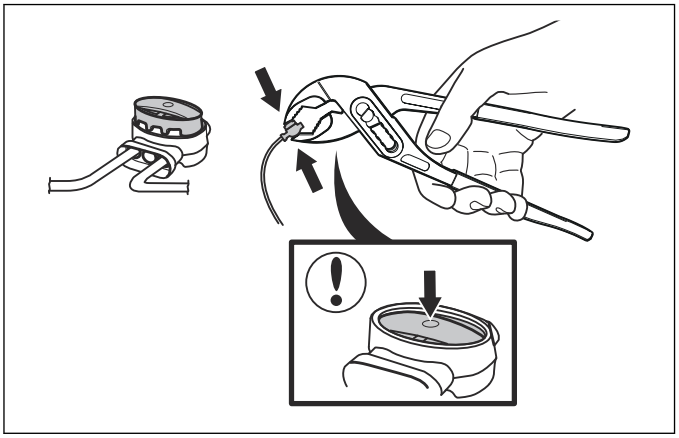
Nella posa del cavo evitare angoli acuti. Per il rasaerba robotizzato diventa difficile seguire il cavo guida.



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

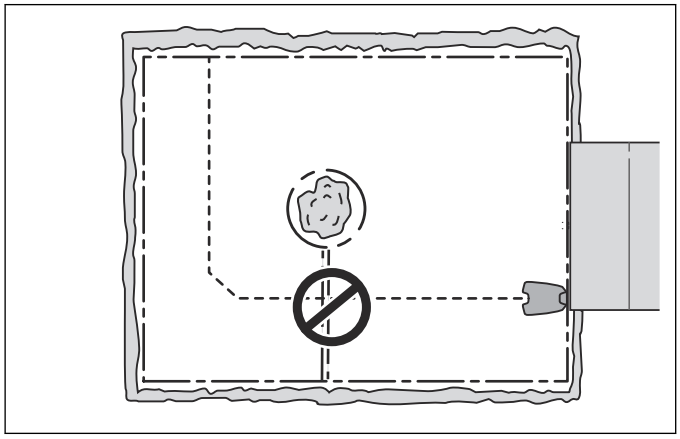


8. Collegare il cavo guida al cavo perimetrale usando un giunto:
   a) Inserire il cavo perimetrale e il cavo guida nel giunto. Verificare che i cavi siano inseriti completamente nel giunto in modo che le estremità siano visibili attraverso l'area trasparente sull'altro lato del giunto.
   b) Usare una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



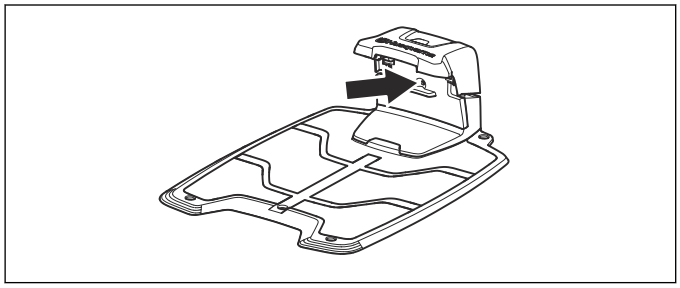
9. Fissare con picchetti o interrare la giunzione nel prato.

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



3.8 Controllo dell'installazione

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



Se la spia non è verde fissa o lampeggiante, vedere *Spia della stazione di ricarica alla pagina 54*.

3.9 Primo avviamento e calibrazione

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

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

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

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

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

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

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

3.10 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica

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

La funzione di test si trova nel menu *Installazione* > *Trovare la stazione di ricarica* > *Guida* > *Altro* > *Test guida*. Per ulteriori informazioni, vedere *Perimetrale* > *Altro* > *Test destra / test sinistra alla pagina 30*.

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.

3.11 Pannello di comando

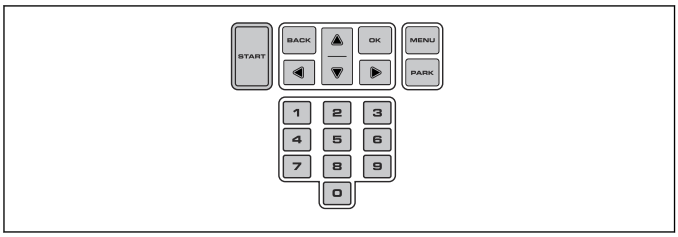
3.11.1 Istruzioni - Pannello di comando

Tutti i comandi e le impostazioni del robot rasaerba 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.

3.11.2 Tastiera

La tastiera è formata da 6 gruppi di pulsanti:



- Il pulsante **START** viene utilizzato per attivare il robot rasaerba. Normalmente, è l'ultimo pulsante da premere prima di chiudere il portello.
- I pulsanti **INDIETRO** e **OK** servono per spostarsi all'interno del menu. Il pulsante**OK** è utilizzato anche per confermare le impostazioni nel menu.
- I **tasti freccia** consentono di spostarsi nel menu e di selezionare alcune opzioni di impostazione.
- Il pulsante **MENU** consente di accedere al menu principale.
- Il pulsante **PARK** viene utilizzato per inviare il robot rasaerba alla stazione di ricarica.
- I **tasti numerici** servono per immettere le impostazioni, ad esempio, il codice PIN, l'ora o la direzione di uscita.

3.11.3 Display

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



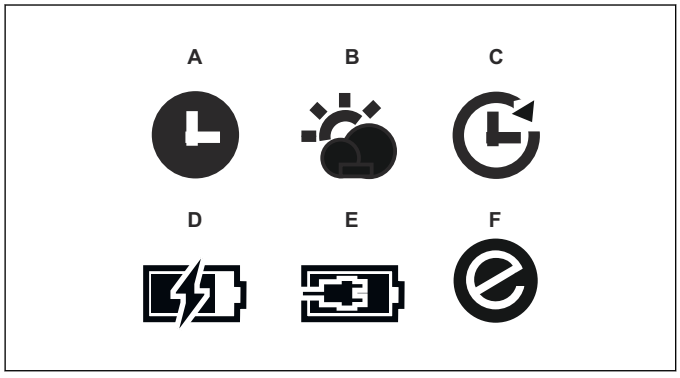
- Informazioni operative, ad esempio *IN TAGLIO, PARCHEGGIATO* o *IN TIMER*. Se viene premuto il pulsante STOP quando il rasaerba robotizzato è in funzione, viene visualizzata l'ultima attività in cui era impegnato prima dell'arresto, ad esempio *IN TAGLIO* o *IN RICERCA*. Viene visualizzato il testo PRONTO se il rasaerba robotizzato non si trova in una modalità operativa specifica, ad esempio se l'interruttore principale è stato appena acceso.
- Data e orologio mostrano l'ora corrente:

3.11.4 Simboli mostrati sul display

Il simbolo dell'orologio nero (A) indica quando il rasaerba non può tagliare l'erba a causa delle impostazioni del timer. Il simbolo (B) viene visualizzato se il rasaerba non può essere utilizzato a causa del timer stagionale (non applicabile per Automower 310). Viene invece visualizzato il simbolo (C), se si sceglie la modalità operativa Non considerare il timer.

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

Viene visualizzato il simbolo ECO (F) se il rasaerba robotizzato è impostato in *Modalità ECO*.



3.11.5 Sottomenu

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

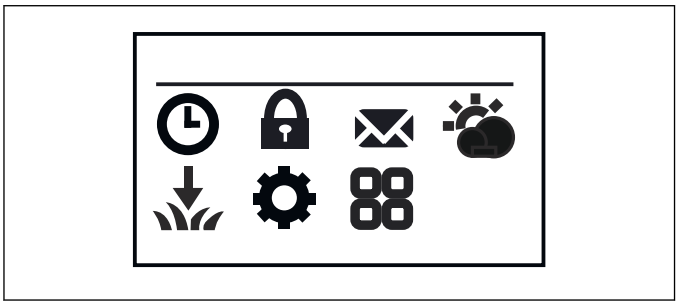
Alcuni sottomenu contengono opzioni contrassegnate da un segno di spunta a sinistra. Ciò significa che queste opzioni sono selezionate. Selezionare o deselezionare la casella premendo **OK**.

3.12 Struttura dei menu

Il menu principale del modello Automower 315 offre 7 opzioni:

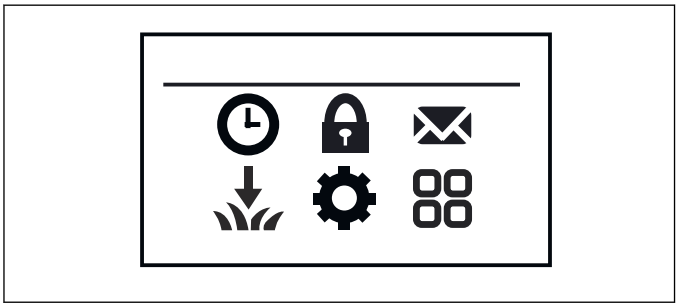
- *Timer*

- *Sicurezza*
- *Messaggi*
- *Timer stagionale*
- *Installazione*
- *Impostazioni*
- *Accessori*



Il menu principale del modello Automower 310 offre 6 opzioni:

- *Timer*
- *Sicurezza*
- *Messaggi*
- *Installazione*
- *Impostazioni*
- *Accessori*



3.12.1 Menu principale



Timer

La funzione timer è il mezzo ideale per controllare in quali momenti il rasaerba robotizzato non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino. Consultare *Timer alla pagina 24*



Sicurezza

In questo menu è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra robot rasaerba e stazione di ricarica. È possibile scegliere tra 3 livelli di sicurezza: *Bassa*, *Media*, *Alta*. Vedere *Sicurezza alla pagina 25*.



Messaggi

In questo menu possono essere consultati messaggi di cronologia, guasti e informazioni. Per alcuni dei messaggi di guasto più comuni, sono forniti suggerimenti e consigli per aiutare a correggere il guasto. Vedere *Messaggi alla pagina 26*.



Timer stagionale

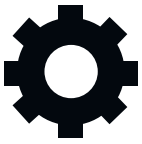
Solo per Automower 315

Questa funzione consente al robot rasaerba di regolare automaticamente i tempi di taglio in base alla velocità di crescita dell'erba. Quando il tempo è propizio per la crescita dell'erba, il robot rasaerba la falcia più spesso; quando la crescita dell'erba è più lenta, il robot rasaerba trascorrerà automaticamente meno tempo sul prato. Vedere *Timer stagionale alla pagina 27*.



Installazione

Questa funzione del menu viene utilizzata per personalizzare l'installazione. Per molte aree di lavoro non c'è alcuna necessità di modificare le impostazioni di fabbrica, ma a seconda della complessità del prato, i risultati della falciatura possono essere migliorati effettuando le impostazioni manualmente. Vedere *Installazione alla pagina 27*.



Impostazioni

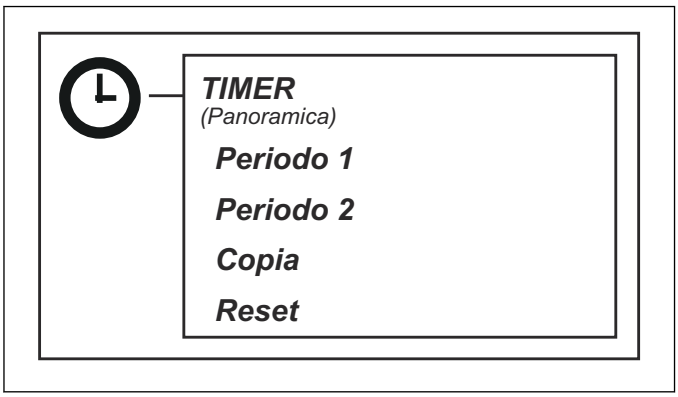
Questa selezione consente di modificare le impostazioni generali del robot rasaerba come la data e l'ora. È inoltre possibile attivare/disattivare *Modalità ECO* e *taglio a spirale*, o salvare le impostazioni nei diversi *Profili* (solo Automower 315). Vedere *Impostazioni alla pagina 32*.



Accessori

Questo menu gestisce le impostazioni per gli accessori del rasaerba robotizzato, ad esempio Automower Connect. Contattare il rivenditore Husqvarna locale per informazioni sugli accessori adatti per il proprio rasaerba robotizzato. Vedere *Accessori alla pagina 35*.

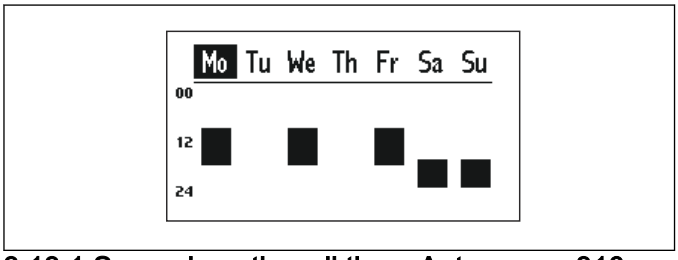
3.13 Timer



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

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

È possibile visualizzare giorni e ore di funzionamento in una panoramica sul display del rasaerba robotizzato. La barra nera indica l'attività di taglio attivo al giorno. Il resto del tempo, il rasaerba robotizzato è parcheggiato nella stazione di ricarica.



Per impostazione di fabbrica, il timer è disattivato, il che significa che il rasaerba robotizzato funziona ventiquattr'ore al giorno, 7 giorni a settimana. Solitamente, questa impostazione è adatta per un'area di lavoro corrispondente alla capacità massima, vedere *Caratteristiche tecniche alla pagina 61*.

Se l'area di lavoro è inferiore alla capacità massima, deve essere utilizzato il timer allo scopo di ridurre l'usura del rasaerba robotizzato e il logorio del prato. Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa la quantità di metri quadri in base all'ora e al giorno elencati nella tabella Capacità di lavoro. Vedere *Per impostare il timer alla pagina 44*.

La tabella seguente fornisce suggerimenti per le diverse impostazioni del timer, a seconda delle dimensioni del prato. Gli orari devono essere considerati come indicativi. Può essere necessario adattarli alle condizioni specifiche del giardino e, ad esempio, alla qualità e all'altezza dell'erba durante la stagione. Utilizzare la tabella come segue:

- Individuare un'area di lavoro il più simile possibile alle dimensioni del prato.
- Selezionare un numero appropriato di giornate lavorative (per alcune aree di lavoro potrebbero essere necessari 7 giorni).
- Ore di lavoro al giorno mostra quante ore al giorno il rasaerba robotizzato lavora per la quantità di giorni di lavoro selezionata.
- L'intervallo di tempo suggerito indica l'intervallo di tempo che corrisponde alle ore di lavoro richieste al giorno.

È possibile configurare 2 periodi di lavoro al giorno. Ci possono essere periodi di lavoro unici in ogni giorno, ma è anche possibile copiare il periodo di lavoro del giorno corrente in tutti gli altri giorni.

3.13.1 Suggerimenti per il timer Automower 310

Area di lavoro	Timer settimanale	Orario di lavoro al giorno	Suggerimento per l'intervallo di tempo
250 m^2	5	6,5	07:00 - 13:00
	7	4,5	07:00 - 11:30
500 m^2	5	12,5	07:00 - 19:00
	7	9	07:00 - 15.30
750 m^2	5	18	06:00 - 24:00
	7	13,5	07:00 - 20:30
1000 m^2	7	18	06:00 - 24:00

3.13.2 Suggerimenti per il timer Automower 315

Area di lavoro	Timer settimanale	Orario di lavoro al giorno	Suggerimento per l'intervallo di tempo
250 m^2	5	5,5	07:00 - 12:30
	7	4	07:00 - 11:00
500 m^2	5	10,5	07:00 - 17:30
	7	7,5	07:00 - 14:30
750 m^2	5	15,5	07:00 - 22:30
	7	11	07:00 - 18:00
1000 m^2	5	21	03:00 - 24:00
	7	15	07:00 - 22:00
1250 m^2	7	18,5	05:30 - 24:00
1500 m^2	7	22	02:00 - 24:00

3.13.3 Modifica giorno

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

È possibile inserire 2 intervalli di tempo al giorno. Per immettere un intervallo per il *Periodo 1*, assicurarsi innanzitutto che sia selezionata la casella di controllo accanto a *Periodo 1*. Per selezionare/deselezionare la casella di controllo, premere **OK**. Immettere il tempo utilizzando il tastierino numerico.

Il *Periodo 2* viene inserito in modo identico a *Periodo 1*. Due intervalli possono essere utili per assegnare altre attività al prato durante ore specifiche, ad esempio immettendo *Periodo 1*: 00:00-15:00 e *Periodo 2*: 21:00-24:00. Il rasaerba verrà quindi parcheggiato nella stazione di ricarica dalle 15:00 alle 21:00.

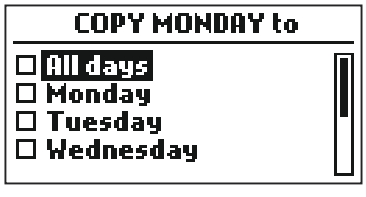


Per disabilitare il taglio durante l'intera giornata, deselezionare entrambi i periodi.

3.13.4 Copia

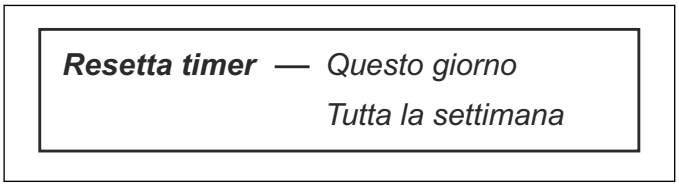
Utilizzare questa funzione per copiare le impostazioni del giorno corrente in altri giorni.

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



3.13.5 Reset

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



3.13.5.1 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.

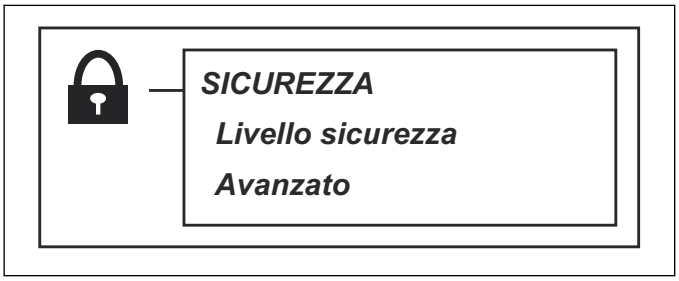
3.13.5.2 Tutta la settimana

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.

3.14 Sicurezza

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



3.14.1 Livello sicurezza

È possibile scegliere tra 3 livelli di sicurezza.

Livello sicurezza — *Bassa*
Medio
Alta

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

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

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

3.14.1.1 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**.

3.14.1.2 Richiesta PIN

Questa funzione prevede che il rasaerba robotizzato richieda il codice PIN quando l'interruttore principale viene portato in posizione *1* e 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.

3.14.1.3 Allarme

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

3.14.2 Avanzato

Avanzato — *Nuovo segnale cavo*
Cambio codice PIN
Durata

3.14.2.1 Nuovo segnale cavo

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

3.14.2.2 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 sul display il messaggio *Codice PIN modificato*.

Annotare il nuovo codice PIN sull'apposita riga del Memo. Vedere *Promemoria alla pagina 3*.

3.14.2.3 Durata

Durata — *Durata dell'allarme*
Durata blocco timer

Durata dell'allarme

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

Durata blocco timer

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

3.15 Messaggi

In questo menu sono reperibili i messaggi di errore e informativi precedenti. Per alcuni dei messaggi di errore più comuni, sono forniti suggerimenti e consigli per aiutare a correggere il guasto.



MESSAGGI
Messaggi di
Info messaggi

3.15.1 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 *Messaggi di errore alla pagina 49* per ulteriori informazioni sulle possibili cause di ciascun messaggio.

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

È possibile vedere la data e l'ora in cui i messaggi di errore 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.

3.15.2 Info messaggi

I messaggi visualizzati sul display non causati da un vero e proprio guasto sono invece salvati alla voce *Info messaggi* Un esempio di questo tipo di messaggi è *Pendenza troppo ripida*. Vedere *Messaggi informativi alla pagina 53* per ulteriori informazioni sulle possibili cause di ciascun messaggio.

L'elenco contiene gli ultimi 50 messaggi di errore in ordine di data, con l'episodio più recente in cima all'elenco.

3.16 Timer stagionale

Applicabile solamente per Automower 315



Il timer stagionale consente al rasaerba robotizzato di regolare automaticamente i tempi di taglio in base alla velocità di crescita dell'erba.

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 un paio di giorni prima che i risultati di taglio siano ottimali.

Il rasaerba robotizzato non può operare più di quanto configurato nelle impostazioni timer. Per ottenere prestazioni ottimali del timer stagionale, quando si imposta il timer è consigliabile deselezionare solo i periodi in cui il rasaerba robotizzato non deve funzionare. Dovrebbero rimanere disponibili altri orari per il timer stagionale.

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

3.16.1 Per attivare il timer stagionale

Selezionare la casella e premere **OK** per attivare il timer stagionale.

3.16.2 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.

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



3.16.2.1 Per regolare il tempo di taglio

1. Spostare il cursore su *Tempo di taglio* e premere **OK**.
2. Usare i **tasti freccia** destra e sinistra per aumentare o ridurre il tempo di taglio in 3 intervalli prestabiliti.

3.17 Installazione

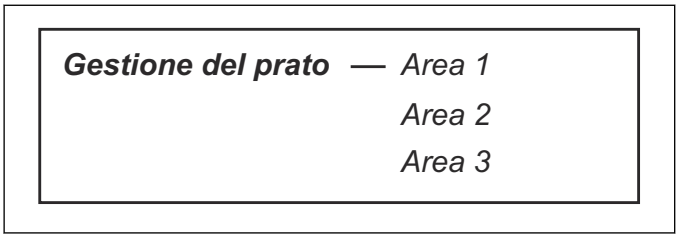
Per molte aree di lavoro non c'è alcuna necessità di modificare le impostazioni di fabbrica, ma alcune volte a seconda della complessità del prato, i risultati del taglio possono essere migliorati effettuando le impostazioni manualmente.

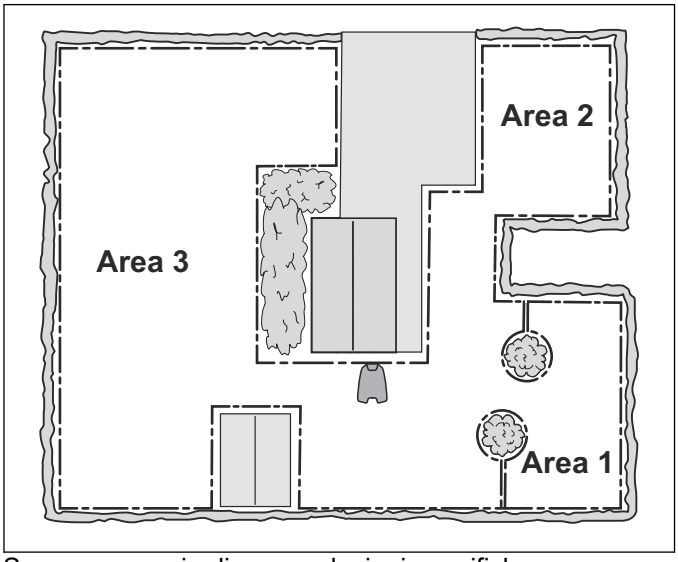


3.17.1 Gestione del prato

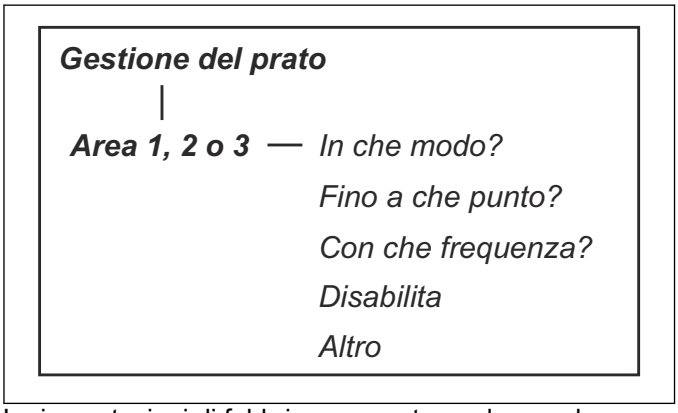
Questa funzione di menu viene utilizzata per guidare il rasaerba robotizzato in parti remote di un'area di lavoro. In giardini complessi con, ad esempio, numerose aree che sono unite da passaggi stretti, i risultati di taglio possono essere migliorati modificando le impostazioni.

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





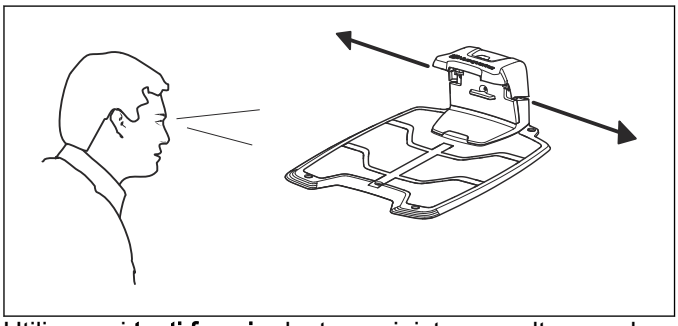
Sono necessarie diverse selezioni specifiche per consentire al rasaerba robotizzato di raggiungere l'area remota.



Le impostazioni di fabbrica consentono al rasaerba robotizzato di seguire il cavo guida per 300 m nel 20% delle volte che lascia la stazione di ricarica. Se il cavo guida in realtà è minore di 300 m, il rasaerba robotizzato lo seguirà fino al punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale.

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

Specificare destra, sinistra o Guida, a seconda della direzione in cui deve andare il rasaerba robotizzato. La direzione (destra o sinistra) viene considerata osservando frontalmente la stazione di ricarica.



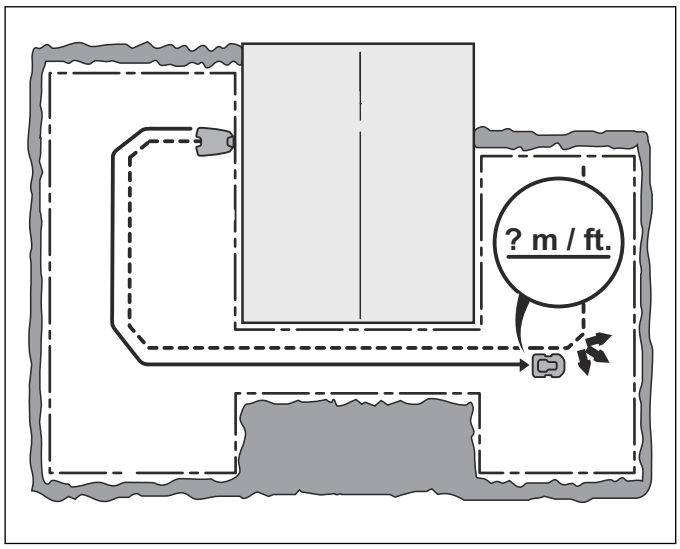
Utilizzare i **tasti freccia** destra e sinistra per alternare le diverse opzioni.

3.17.1.2 Area 1, 2 or 3 > 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 a tagliare.

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

Consiglio! Utilizzare la funzione *Test* (*Area 1, 2 or 3 > Altro > Test*) per determinare la distanza dall'area remota. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del rasaerba quando viene premuto **STOP**. Vedere *Come misurare la distanza da un'area remota alla pagina 29*. La distanza misurata visualizzata sul display può essere salvata direttamente nell'area remota selezionata. Qualsiasi valore attuale verrà sostituito dalla nuova distanza misurata.



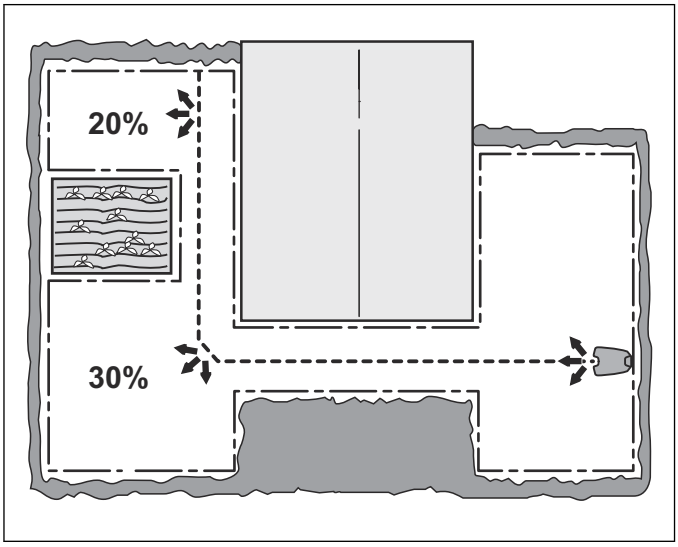
3.17.1.3 Area 1, 2 or 3 > Con che frequenza?

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

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

Fare il confronto con gli esempi in *Esempi della disposizione del giardino alla pagina 39*.

Utilizzare i **tasti numerici** per specificare la porzione in percentuale.



3.17.1.4 Area 1, 2 or 3 > Disabilita

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

3.17.1.5 Area 1, 2 o 3 > Altro > Test

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

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

3.17.1.6 Test: Area 1, 2 or 3

Per verificare le impostazioni selezionate, procedere come segue.

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

3.17.1.7 Come misurare la distanza da un'area remota

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

3.17.1.8 Area 1, 2 or 3 > Altro > Reset

Un'impostazione dell'area specifica può essere riportata alle impostazioni di fabbrica utilizzando questa funzione. Per ripristinare un'impostazione di area, selezionare *Area 1, 2 or 3* > *Altro* > *Reset* utilizzando i **tasti freccia** destra e sinistra, seguiti da **OK**.

3.17.2 Trovare la 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 3 opzioni di ricerca per trovare la stazione di ricarica il più rapidamente possibile, con un rischio minimo di formare solchi.

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

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

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

Esempio

Ritardo di 3 minuti per Guida e 11 minuti per il cavo perimetrale. Il rasaerba robotizzato cerca in modo casuale per 3 minuti e poi cerca i cavi guida per 8 minuti. Se non ha trovato un cavo guida trascorso questo intervallo di tempo, il rasaerba robotizzato cerca ora anche il cavo perimetrale.

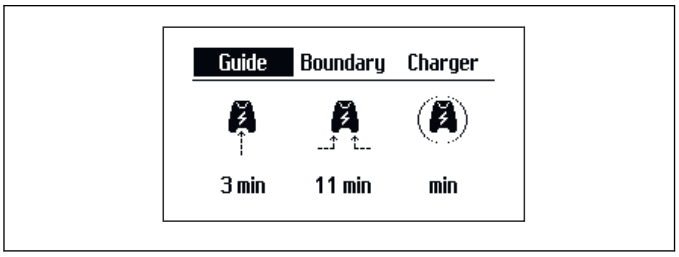
È ovviamente possibile specificare lo stesso tempo di ritardo sia per i cavi guida che per il cavo perimetrale, ad esempio 5 minuti. Il rasaerba robotizzato cerca quindi in modo casuale per 5 minuti e quando non trova la stazione di ricarica, continua a cercare seguendo i cavi guida o il cavo perimetrale,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

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

3.17.2.1 Panoramica

Questa panoramica riassume le impostazioni selezionate per ciascun metodo di ricerca. Per

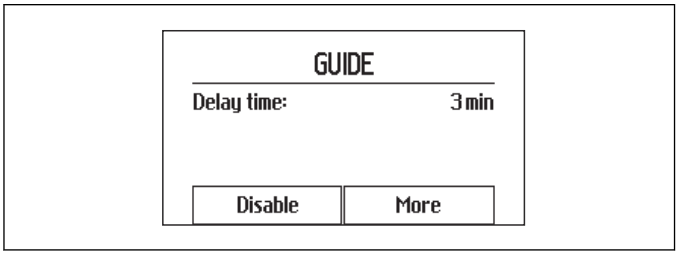
modificare le impostazioni per un metodo, selezionare il metodo con i **tasti freccia** sinistra/destra seguiti da **OK**.



3.17.2.2 Guida

Utilizzare i **tasti numerici** per immettere il ritardo perimetrale.

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



3.17.2.3 Guida > Disabilita / Abilita

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

3.17.2.4 Guida > Altro > Test guida

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

1. Posizionare il rasaerba robotizzato a circa 3 m dal cavo guida, rivolto verso il cavo.
2. La funzione di test si trova nel menu *Installazione* > *Trovare la stazione di ricarica* > *Guida*.
3. Selezionare *Altro* e premere **OK**.
4. Selezionare *Test guida* e premere **OK**.
5. Premere **AVVIO** e chiudere il portello.
6. 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.

3.17.2.5 Guida > Altro > Reset

È possibile ripristinare le impostazioni di fabbrica specifiche di ciascun metodo *Guida*.

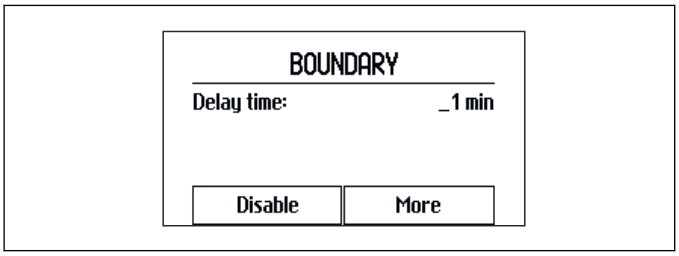
1. Per il ripristino, selezionare il metodo con i **tasti freccia** sinistra/destra, seguiti da **OK**.
2. Selezionare *Altro*, quindi *Reset*, infine premere **OK**.

3.17.2.6 Cavo perimetrale

Utilizzare i **tasti numerici** per immettere il ritardo perimetrale.

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

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



3.17.2.7 Cavo perimetrale > Disabilita / Abilita

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

3.17.2.8 Perimetrale > Altro > Test destra / test sinistra

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

1. Posizionare il rasaerba robotizzato a circa 3 m dal cavo perimetrale, rivolto verso il cavo.
2. La funzione di test si trova nel menu *Installazione* > *Trovare la stazione di ricarica* > *Perimetrale*.
3. Selezionare *Altro* e premere **OK**.
4. Selezionare *Test destra/test sinistra* e premere **OK**.
5. Premere **AVVIO** e chiudere il portello.
6. Verificare che il rasaerba robotizzato segua il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci alla stazione di ricarica. Il test può dirsi superato con successo solo se il rasaerba robotizzato è in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e di agganciarsi al primo tentativo. Se il rasaerba robotizzato non è in grado di agganciarsi al primo tentativo, tenterà nuovamente in automatico. L'installazione non è stata eseguita correttamente se al rasaerba robotizzato occorrono due o più tentativi per agganciarsi alla stazione di ricarica.

Di solito le cause per cui il rasaerba robotizzato non riesce a seguire il cavo sono ostacoli vicino al cavo che non sono stati isolati o il cavo guida che non è stato posato diagonalmente su una pendenza ripida. Verificare che la stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni fornite in *Posa del cavo perimetrale alla pagina 18*,

Scelta della posizione del cavo perimetrale alla pagina 15 e *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.

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

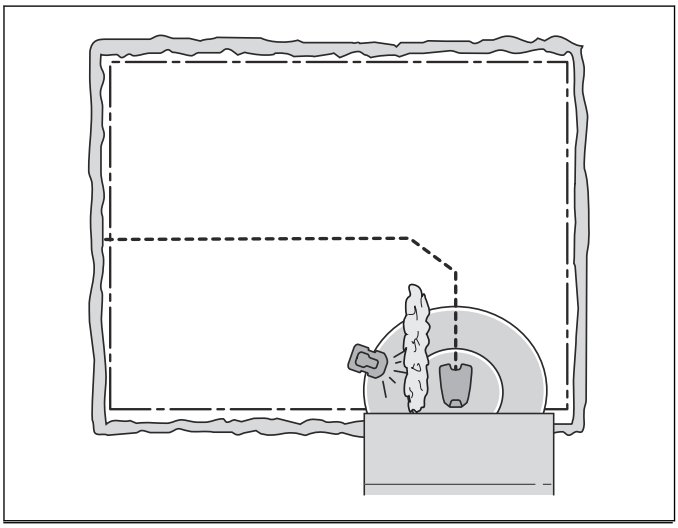
3.17.2.9 Perimetrale > Altro > Reset

È possibile ripristinare le impostazioni di fabbrica specifiche di ciascun metodo *Perimetrale*.

1. Per il ripristino, selezionare il metodo con i **tasti freccia** sinistra/destra, seguiti da **OK**.
2. Selezionare *Altro*, quindi *Reset*, infine premere **OK**.

3.17.2.10 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, ad 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. Il raggio d'azione della stazione di ricarica ha tre intervalli differenti: *Max*, *Med*, *Min*. L'impostazione di fabbrica è *Max*.



Nota: 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.

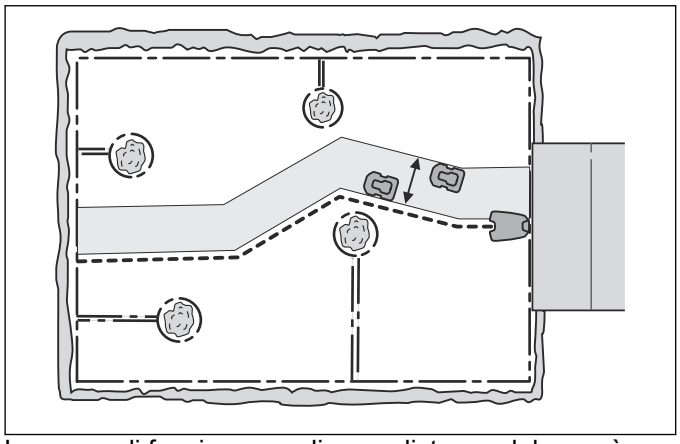
3.17.3 Avanzato

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

Avanzato — *Larghezza corridoio*
Angoli d'uscita
Distanza di inversione
Oltrepassa il cavo

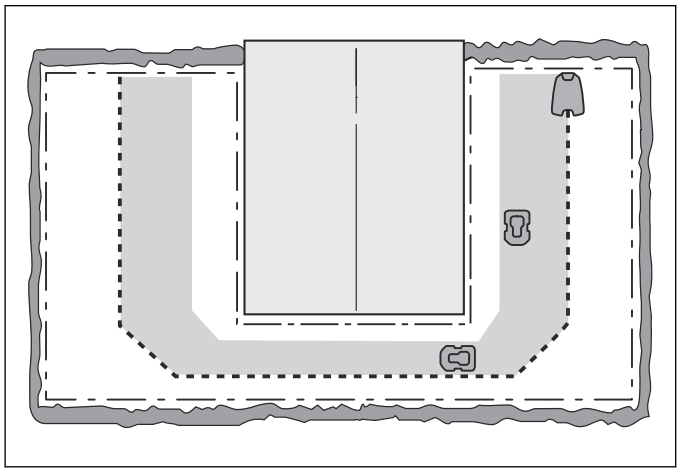
3.17.3.1 Larghezza corridoio

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. Si raccomanda pertanto 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, ad esempio quando 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.

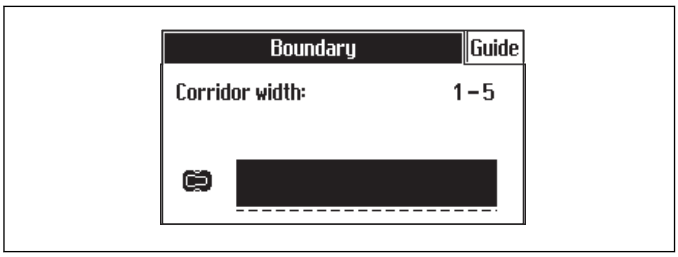
3.17.3.2 Larghezza corridoio > Perimetrale

La larghezza del corridoio perimetrale 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 i **tasti numerici** per specificare l'intervallo desiderato.

L'impostazione di fabbrica è 3-6.



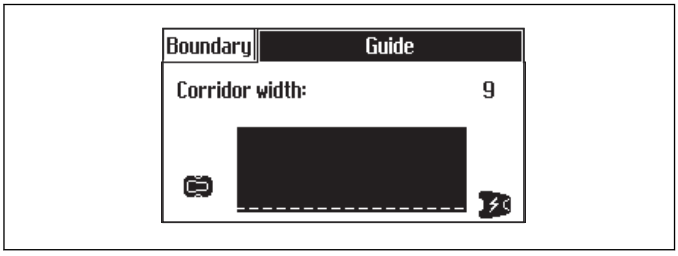
3.17.3.3 Larghezza corridoio > Guida

La larghezza del corridoio guida viene regolata automaticamente. Le impostazioni manuali vanno inserite solo in rare occasioni. La 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.

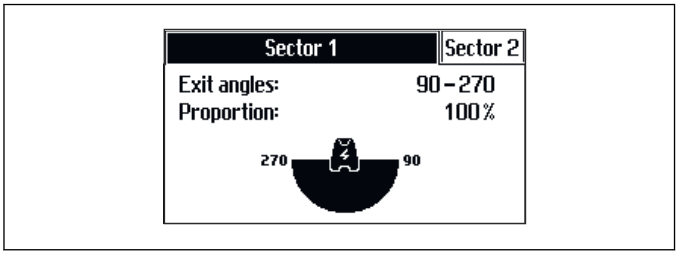
Utilizzare i **tasti freccia** per specificare il valore desiderato.

L'impostazione di fabbrica è *9*.



3.17.3.4 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.



3.17.3.5 Angoli d'uscita > Settori

Il rasaerba robotizzato può essere impostato per 1 o 2 settori di uscita. Se la stazione di ricarica viene posizionata in un passaggio, possono essere utilizzati 2 angoli di uscita, ad esempio 70° - 110° e 250° - 290°.

Quando si usano 2 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.

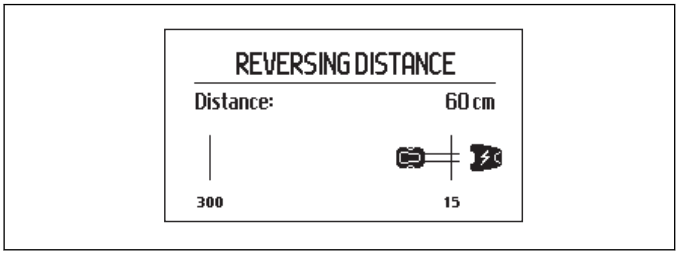
Ad esempio, una percentuale del 75% prevede che il rasaerba robotizzato lasci la stazione di ricarica nel *Settore 1* il 75% delle volte e nel *Settore 2* il 25% delle volte.

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

3.17.3.6 Distanza di inversione

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

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

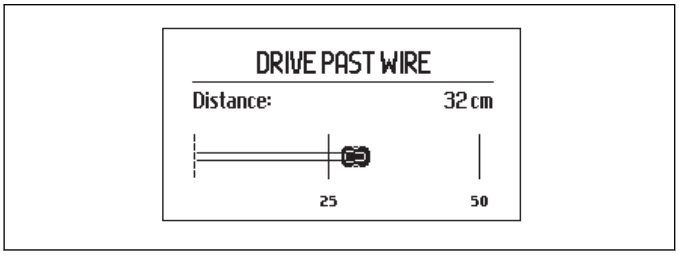


3.17.3.7 Oltrepassa il cavo

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

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

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



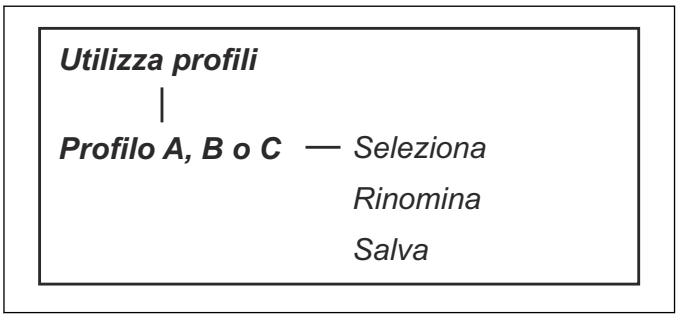
3.18 Impostazioni

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



3.18.1 Profili

Con la funzione *Profili* è possibile salvare diverse impostazioni utente. È possibile memorizzare fino a 3 profili diversi. L'esclusiva connessione tra il rasaerba e la stazione di ricarica è salvata nei profili. Ciò significa che le impostazioni possono essere facilmente memorizzate e riutilizzate se il rasaerba robotizzato, ad esempio, viene utilizzato in diversi giardini. Ciò consente di collegare fino a 3 stazioni di ricarica allo stesso rasaerba robotizzato.



3.18.1.1 Salvataggio delle impostazioni in un profilo

Prima di tutto, configurare nel rasaerba le impostazioni da memorizzare nel profilo.

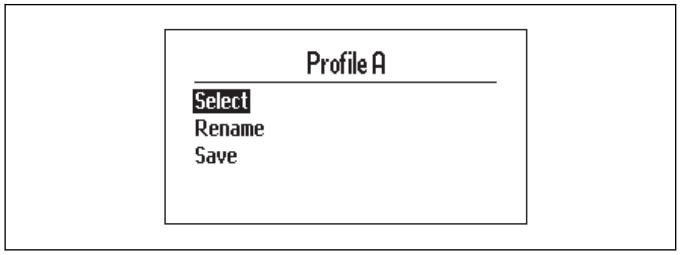
1. Selezionare *Utilizzare profili* e premere **OK**.
2. Selezionare il profilo da memorizzare, spostare il cursore con i **tasti freccia** su e freccia giù e premere **OK**.
3. Selezionare *Salva* e premere **OK**, seguito dal **tasto freccia** sinistra e **OK**. Tutte le impostazioni dell'utente sono ora memorizzate nel profilo selezionato.

Se vengono configurate impostazioni non memorizzate nel profilo, il simbolo * viene visualizzato accanto al nome del profilo.

3.18.1.2 Utilizzo di un profilo

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

1. Selezionare il profilo che si desidera attivare e premere **OK**.
2. Scegliere *Selezionare* e premere **OK**.



Il rasaerba robotizzato utilizzerà ora le impostazioni memorizzate nel profilo.

3.18.1.3 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.

1. Selezionare il nome del profilo che si desidera modificare e premere **OK**.
2. Selezionare *Rinomina* e premere **OK**.
3. Spostare il cursore usando i **tasti freccia** e premere **OK** per selezionare una lettera. Premere **BACK** per salvare il nuovo nome.

I nomi dei profili vengono visualizzati nel menu *Impostazioni - Profili*. Il nome del profilo selezionato è visibile anche nella schermata iniziale.

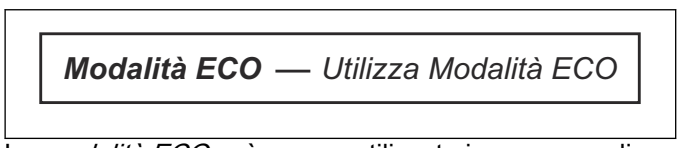
3.18.1.4 Per collegare una nuova stazione di ricarica al rasaerba robotizzato

1. Innanzitutto, salvare un profilo da utilizzare con la stazione di ricarica originale.
2. Quindi impostare il rasaerba nella nuova stazione di ricarica che sarà ad esso collegata.
3. Selezionare *Nuovo segnale cavo*, vedere *Avanzato alla pagina 26*
4. 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.

3.18.2 Modalità ECO

Questa funzione disattiva automaticamente il segnale per il cavo perimetrale, per i cavi guida e per la stazione di ricarica quando il rasaerba robotizzato non è in fase di falciatura, ovvero quando il rasaerba è in carica o non sta eseguendo la falciatura a causa delle impostazioni del timer.



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

Quando è attivata la *modalità ECO* , la spia della stazione di ricarica lampeggia in verde. La *Modalità ECO* prevede che il rasaerba robotizzato possa essere avviato solo nella stazione di ricarica e non nell'area di lavoro.

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

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

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

3.18.3 Taglio a spirale

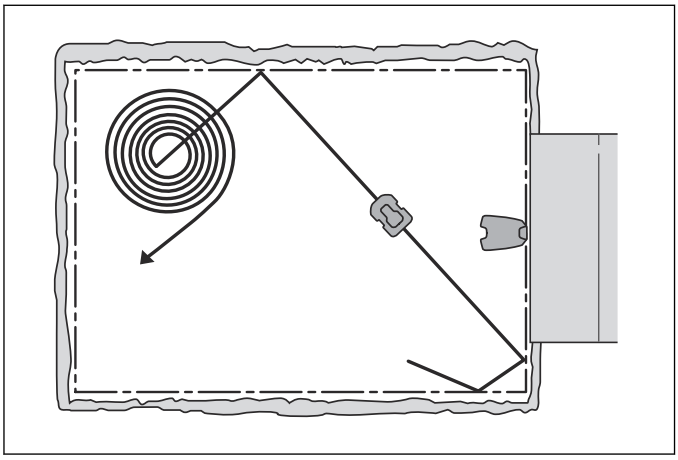
Se il rasaerba robotizzato entra in un'area in cui l'erba è più lunga della media, può cambiare il movimento tipico. Quindi può muoversi lungo un percorso a spirale per tagliare più velocemente l'area con erba più lunga.



Il taglio a spirale è attivo per impostazione predefinita; per disattivarlo, deselezionare la casella.

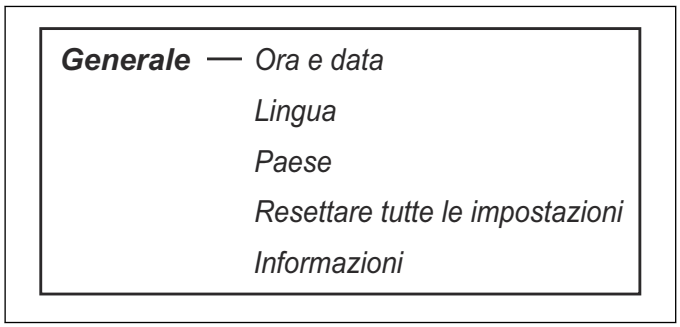
Il livello di intensità può essere regolato per impostare quanto deve essere alta l'erba, oltre l'altezza media, perché inizi il taglio a spirale. Una sensibilità *Bassa- / Bassa* significa che il taglio a spirale inizierà con minore frequenza. Una sensibilità *Alta / Alta+* significa che il taglio a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

Per ridurre al minimo il rischio di logorio del prato su pendenze ripide, il taglio a spirale non si avvia su pendenze superiori al 15%.



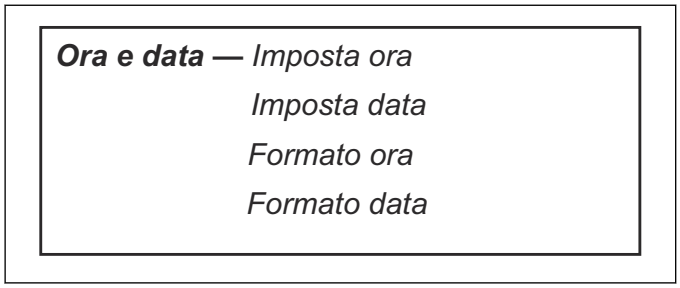
3.18.4 Generale

Impostare la lingua e l'ora oppure ripristinare le impostazioni utenti alle impostazioni predefinite di fabbrica.



3.18.4.1 Ora & data

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



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

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

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

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

  Per uscire premere **OK**.

3.18.4.2 Lingua

Impostare la lingua con questa funzione.

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

3.18.4.3 Paese

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

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

3.18.4.4 Resettare tutte le impostazioni

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

Le impostazioni seguenti non vengono tuttavia modificate:

- Livello sicurezza
- Codice PIN
- Segnale del cavo

- Messaggi
- Data e ora
- Lingua
- Paese

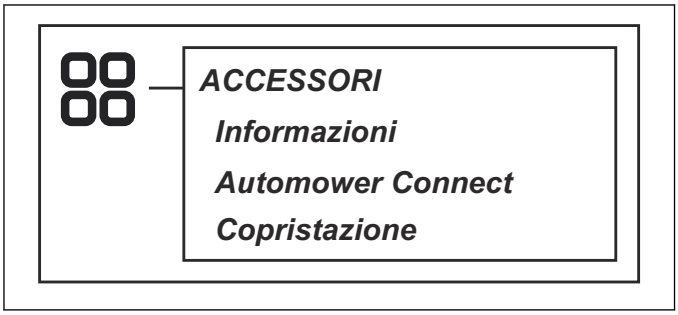
1. Selezionare *Resetta tutte le imp. utente* nel menu e premere **OK**.
2. Confermare premendo **OK**.

3.18.4.5 Informazioni

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

3.19 Accessori

In questo menu, è possibile eseguire impostazioni per gli accessori montati sul rasaerba.

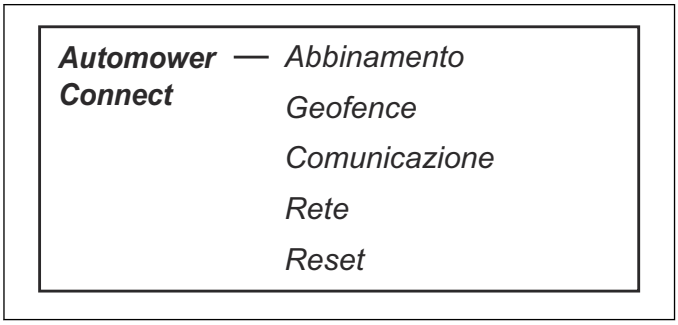


3.19.1 Informazioni

Questo menu gestisce gli accessori montati sul rasaerba. Contattare il rappresentante Husqvarna locale per ulteriori informazioni sugli accessori disponibili.

3.19.2 Automower Connect

Automower Connect è disponibile come accessorio per Automower 310/315.

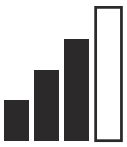


Automower Connect riproduce il menu del rasaerba nello smartphone, facilitando la lettura e la modifica delle impostazioni del rasaerba in remoto. Grazie a questa applicazione per smartphone, è possibile ricevere lo stato attuale di Automower e inviare i comandi al rasaerba robotizzato da qualsiasi posto nel mondo. In caso di furto, riceverete un messaggio di allarme e potrete localizzare la posizione del rasaerba.

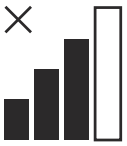
Scaricare l'app Automower Connect da AppStore o GooglePlay. Dopo aver scaricato la app, indicare un indirizzo e-mail e una password per creare un account Automower Connect. Un'e-mail di convalida verrà inviata all'indirizzo e-mail fornito. Accertarsi di seguire le istruzioni riportate nell'e-mail per convalidare l'account entro 24 ore. Se non viene convalidato entro 24 ore, si dovrà creare nuovamente l'account.

3.19.2.1 Icone di stato nel rasaerba robotizzato

Quando l'app Automower® Connect viene attivata, sulla schermata iniziale del rasaerba robotizzato verranno visualizzate nuove icone.



Le barre indicano la potenza del segnale della ricezione GPRS.



Una *X* accanto alle barre indica la presenza di un problema con la connessione al server Internet.



Il simbolo SIM indica la presenza di un problema relativo alla scheda SIM o al modulo. Accertarsi che la SIM card supporti la comunicazione dati 2G, che vi sia sufficiente credito sulla scheda (applicabile alle schede SIM prepagate) e che le impostazioni APN siano conformi.

3.19.2.2 Menu principale

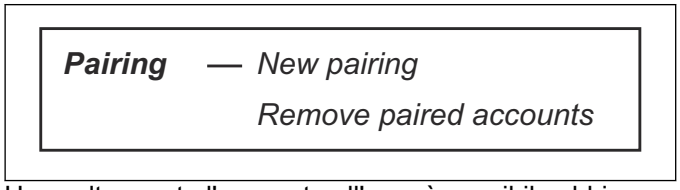
Il menu principale in Automower Connect è composto da:

- *Stato*: Mostra lo stato dettagliato del rasaerba robotizzato e consente di inviare comandi al rasaerba stesso.
- *Area di protezione*: Il contrassegno con il disegno della casa sulla mappa indica la posizione iniziale del rasaerba robotizzato. Il cerchio intorno al contrassegno indica il raggio dell'area di protezione. L'altro contrassegno sulla mappa mostra la posizione effettiva del rasaerba robotizzato. Consente di monitorarne gli spostamenti, ad esempio in caso di furto. Fare clic sul contrassegno per mostrare le coordinate del rasaerba robotizzato.
- *Impostazioni*: Consente di visualizzare e modificare tutte le impostazioni disponibili nel menu del rasaerba, con l'eccezione delle impostazioni di protezione.

3.19.2.3 I miei rasaerba

Scegliendo *I miei rasaerba* è possibile gestire tutti i rasaerba robotizzati abbinati all'account, nonché aggiungerne anche di nuovi all'occorrenza.

3.19.2.4 Abbinamento



Una volta creato l'account nell'app, è possibile abbinare il rasaerba robotizzato e lo smartphone. Quando richiesto dall'app, immettere il codice a 6 cifre visualizzato sul display del rasaerba robotizzato quando si seleziona la funzione *Accessori* > *Automower Connect* (è necessario il codice PIN del rasaerba) > *Abbinamento* > *Nuovo abbinamento*. Immettere inoltre il nome del rasaerba nell'app.

3.19.2.5 Area di protezione

Geofence — *Geofence*

Prima di poter utilizzare la funzione Area di protezione, è necessario impostarne il punto centrale (posizione iniziale) e la sensibilità. Questa operazione può essere eseguita solo dal menu del rasaerba.

Posizionare il rasaerba al centro del giardino. Selezionare *Accessori* > *Automower Connect* (è necessario il codice PIN del rasaerba robotizzato) > *Area di protezione*. Attivare la funzione selezionando *Attiva area di protezione* e premendo **OK**. Selezionare *Nuovo punto centrale* per impostare la posizione iniziale dell'area di protezione. È possibile modificare la sensibilità dell'area di protezione per adattarla al proprio giardino. La sensibilità può essere impostata sui valori *Bassa*, *Media* o *Alta*. Maggiore è la sensibilità, più facilmente verrà attivato l'allarme. Se l'allarme si attiva con eccessiva facilità, selezionare un valore inferiore per la sensibilità dell'area di protezione.

Quando si ripone il rasaerba robotizzato per un periodo prolungato, ad esempio durante l'inverno, si consiglia di disattivare l'interruttore principale. Se la funzione Area di protezione è attiva, è necessario il codice PIN per spegnere il rasaerba robotizzato. Una volta spento l'interruttore principale, la funzione Connect sarà attiva per ulteriori 12 ore. Dopo tale intervallo di tempo non sarà possibile comunicare con il rasaerba robotizzato e la funzione Area di protezione non sarà attiva.

3.19.2.6 Comunicazione

Comunicazione — *Utilizza SMS*
Numeri di telefono SMS

Utilizza SMS
Se è necessario utilizzare la funzione SMS, questa deve essere attivata nel menu del rasaerba. Selezionare *Accessori* > *Automower Connect* (è necessario il codice PIN del rasaerba robotizzato) > *Comunicazione* > *Utilizza SMS*.

Numeri di telefono SMS
I numeri di telefono dei cellulari a cui è consentito comunicare tramite SMS devono essere inseriti nell'elenco dei numeri SMS. Immettere i numeri utilizzando il prefisso specifico del paese, ad esempio, ad esempio (+)46701234567. Utilizzare la funzione Test SMS per verificare il numero di telefono specificato. Un messaggio di testo dovrà essere inviato a tutti i numeri di telefono presenti nell'elenco. L'elenco può contenere fino a tre numeri.

Quando la funzione SMS è attiva, se il rasaerba si trova al di fuori dell'area di protezione, verrà inviato un messaggio SMS a tutti i numeri di telefono presenti nell'elenco. Inoltre, è possibile recuperare alcune informazioni dal rasaerba robotizzato inviandogli un SMS. Tramite l'invio di un SMS con il comando "OTTIENI INFO GPS" al rasaerba, si avranno informazioni relative alla sua posizione, alla posizione iniziale dell'area di protezione, al suo raggio e alla potenza del segnale GPS. Si noti che il numero di telefono del mittente deve essere presente nell'elenco del rasaerba robotizzato. È possibile inviare al rasaerba un massimo di 10 SMS al mese.

3.19.2.7 Rete

Rete — *PIN della SIM*
Impostazioni APN

PIN della SIM
Questo menu è applicabile solo se si utilizza una SIM senza Husqvarna.

Impostazioni APN
Il rasaerba robotizzato deve specificare le impostazioni APN per essere in grado di utilizzare e inviare dati tramite la rete mobile. Impostazioni per SIM Husqvarna è l'opzione predefinita.

3.19.2.8 Reset

Scegliendo la funzione *Reset*, sarà richiesta la conferma per *Procedere con il ripristino delle impostazioni di Automower Connect.*

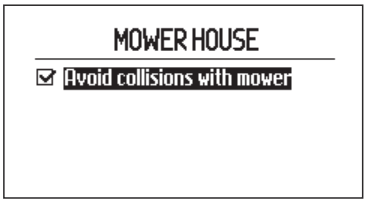
3.19.3 Copristazione

Questa funzione gestisce le impostazioni del copristazione.

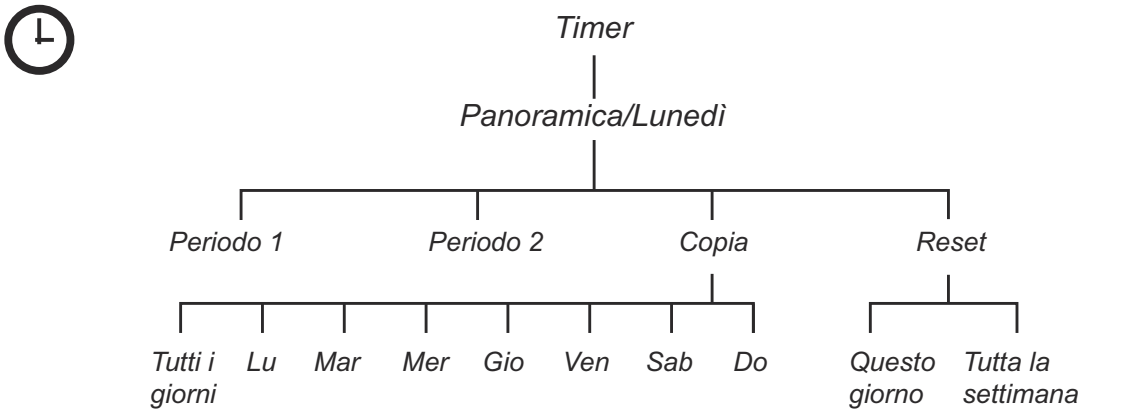
Copristazione — *Evita collisione con rasaerba*

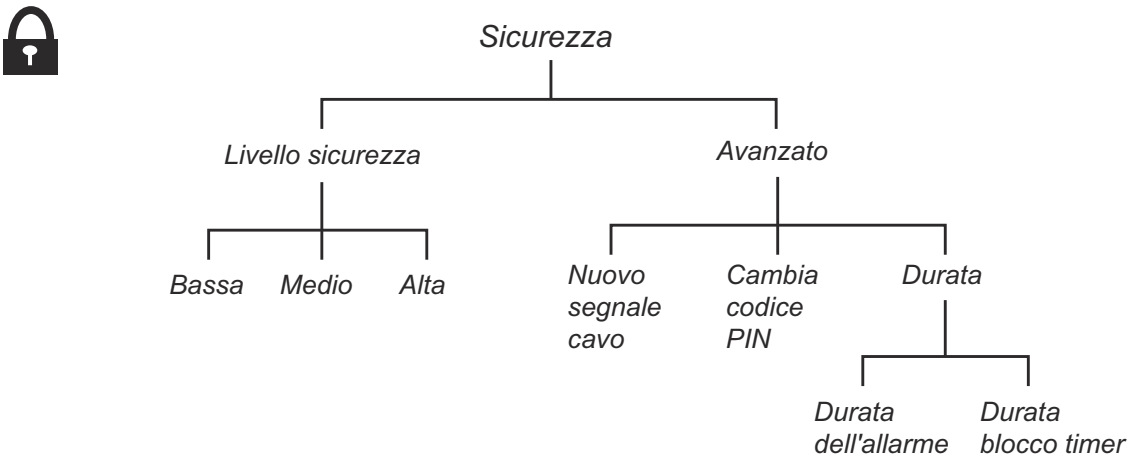
3.19.3.1 Evita collisioni con il copristazione

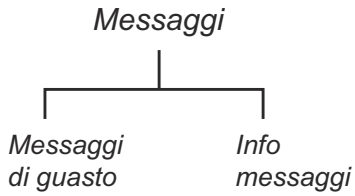
Se questa opzione viene selezionata, l'usura del rasaerba e del copristazione è ridotta, ma ne può conseguire un aumento dell'erba non tagliata intorno alla stazione di ricarica.

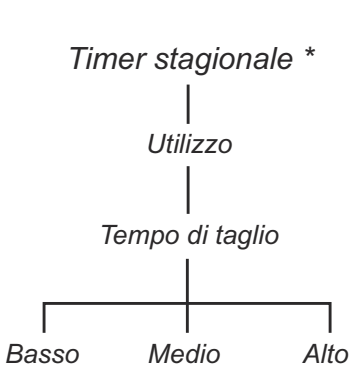


3.20 Panoramica della struttura dei menu



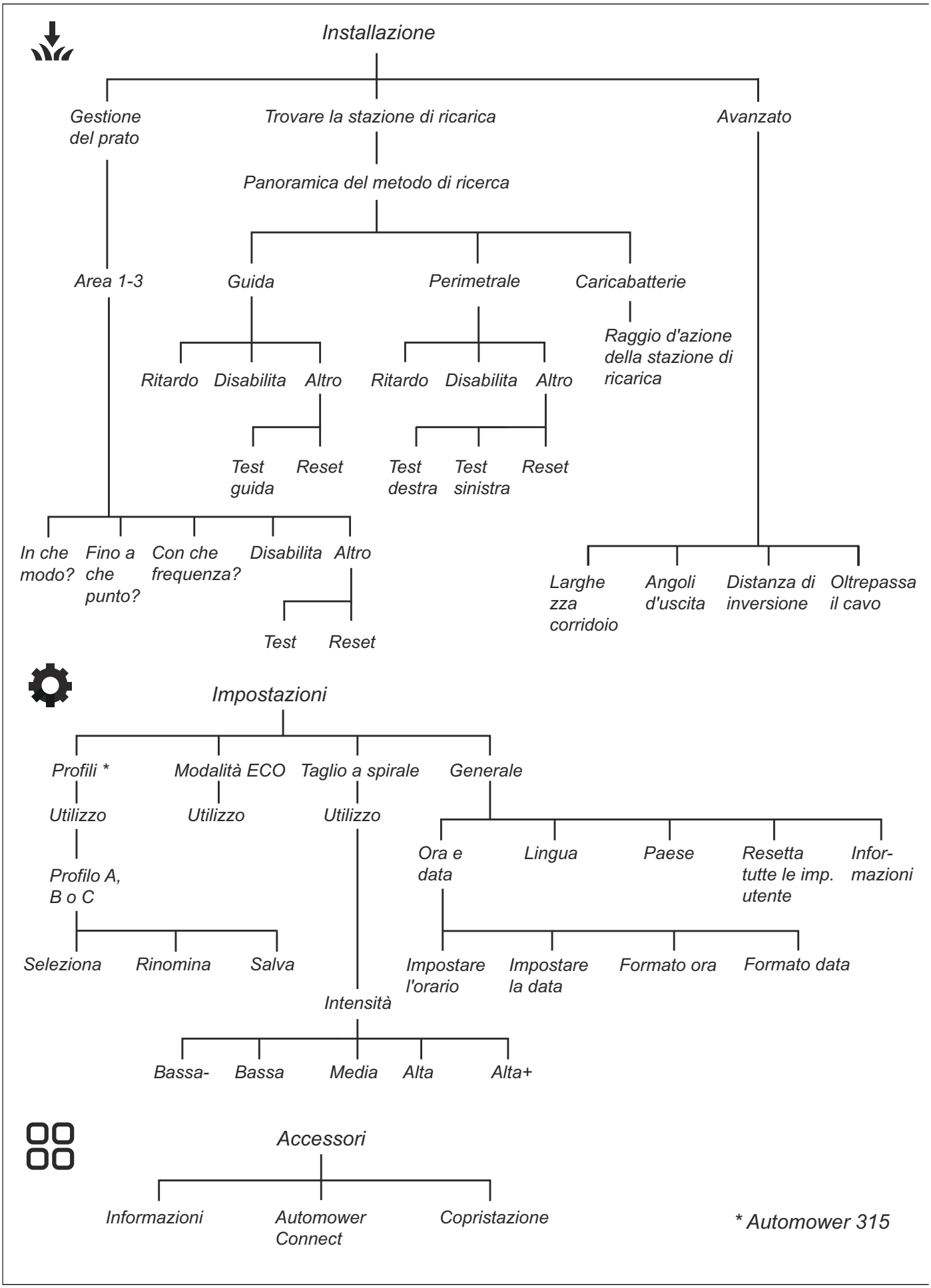






* Automower 315

3.21 Panoramica della struttura dei menu



3.22 Esempi della disposizione del giardino

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

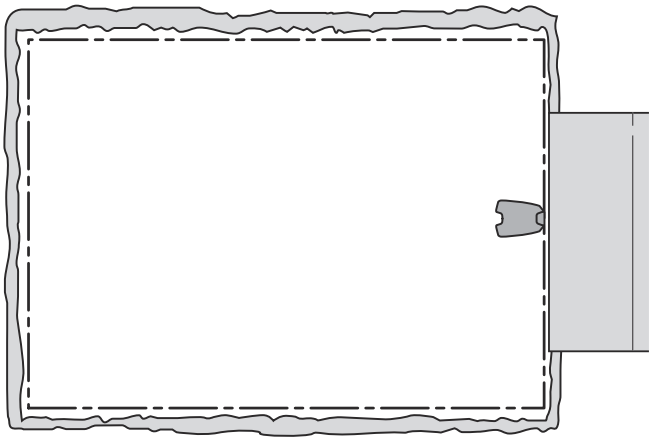
Disposizioni differenti richiedono impostazioni diverse. Le pagine seguenti descrivono una serie di esempi della disposizione con proposte di installazione e impostazioni.

Le impostazioni timer raccomandate negli esempi seguenti si applicano al modello Automower 310/315, salvo diversamente specificato.

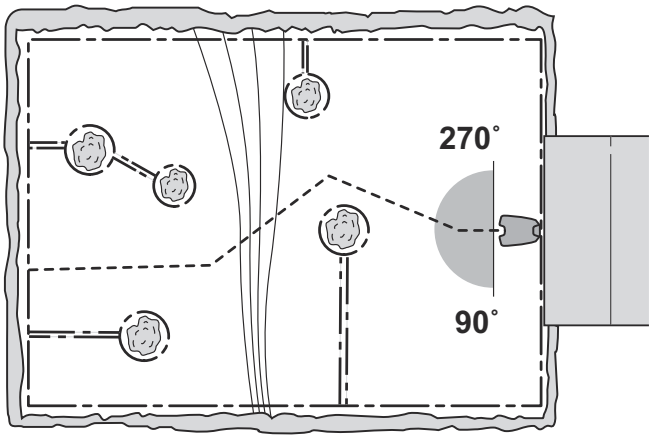
Ulteriore assistenza per l'installazione è disponibile sul sito www.husqvarna.com. Selezionare il paese, quindi consultare le pagine di supporto per ulteriori informazioni e video.

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

3.22.1 Area aperta e piana

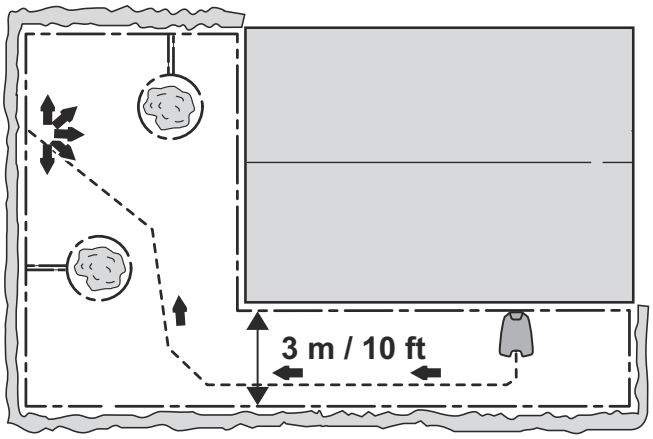
Area	**150 m²**	
Timer	Automower 310 08:00 - 14:00, lunedì, mercoledì, venerdì	
	Automower 315 08:00 - 13:00, lunedì, mercoledì, venerdì	
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica	
Osservazioni	L'utilizzo del timer è consigliato per evitare che l'erba sembri calpestata, poiché l'area è inferiore alla capacità massima del robot rasaerba. Dato che l'area è aperta e senza complicazioni, non vi è alcuna necessità di un cavo guida in questa installazione.	

3.22.2 Una serie di isole e una pendenza del 35%

Area	**500 m²**	
Timer	Automower 310 08:00 - 18:30, da lunedì a domenica	
	Automower 315 08:00 - 16:30, da lunedì a domenica	
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica	
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica	
Osservazioni	Posizionare la stazione di ricarica nella parte più bassa dell'area di lavoro. Posare il cavo guida obliquamente su una pendenza ripida. Assicurarsi che il cavo guida sia posato in base alle indicazioni contenute in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*	

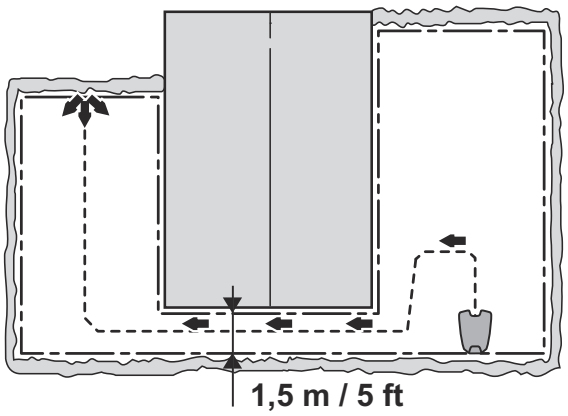
3.22.3 Giardino a forma di L con un paio di isole e la stazione di ricarica installata nell'area stretta

Area	**800 m²**
Timer	Automower 310 07:00 - 24:00, da lunedì a domenica
	Automower 315 08:00 - 22:00, da lunedì a domenica
Gestione del prato	Zona 1: *In che modo?* Guida *Fino a che punto?* X m *Con che frequenza?* 40%
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il valore *Gestione del prato* (Con che frequenza?) per *Guida* deve essere specificato come valore corrispondente alla parte più ampia dell'area di lavoro, in quanto la maggior parte dell'area di lavoro può essere raggiunta facilmente dal rasaerba robotizzato seguendo il cavo guida dalla stazione di ricarica. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.



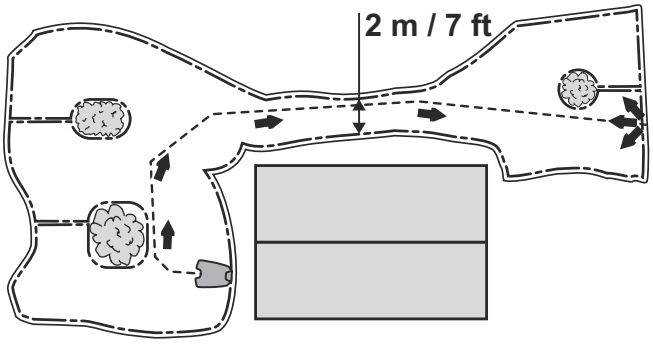
3.22.4 Giardino a forma di U collegato con un passaggio stretto

Area	**1 000 m²**
Timer	Automower 310 06:00 - 24:00, da lunedì a domenica
	Automower 315 07:00 - 24:00, da lunedì a sabato
Gestione del prato	Zona 1: *In che modo?* Guida *Fino a che punto?* X m *Con che frequenza?* 40%
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il robot rasaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato sinistro dell'area di lavoro. Si seleziona 40% per *Gestione del prato*, *Con che frequenza?* dal momento che l'area di sinistra corrisponde a quasi la metà dell'area totale. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.



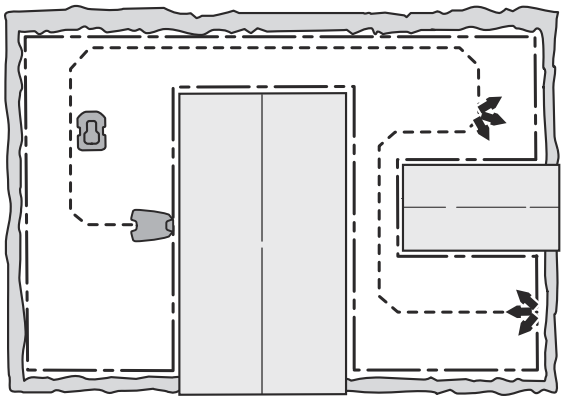
3.22.5 Area di lavoro asimmetrica con un passaggio stretto e una serie di isole

Area	**800 m²**
Timer	Automower 310 07:00 - 24:00, da lunedì a sabato
	Automower 315 08:00 - 22:00, da lunedì a sabato
Gestione del prato	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 robot rasaerba possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato destro dell'area di lavoro. Dato che l'area di destra rappresenta solo una piccola parte dell'area di lavoro, è possibile usare le impostazioni di fabbrica per *Gestione del prato*. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.

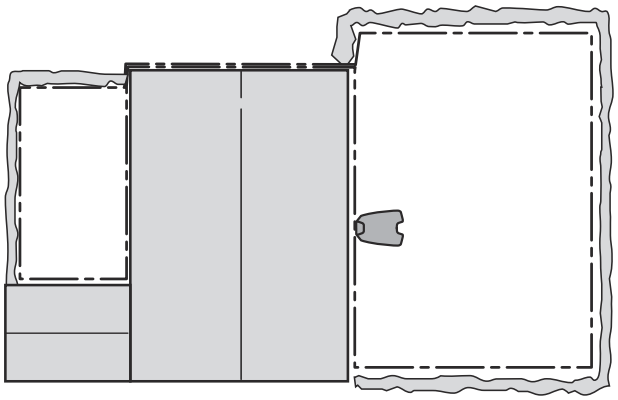


3.22.6 3 aree collegate con due passaggi stretti

Area	**800 m²**	
Timer:	Automower 310, : 07:00 - 24:00, da lunedì a sabato	
	Automower 315, , , : 08:00 - 22:00, da lunedì a sabato	
Gestione del prato	Zona 1: *In che modo?* Guida *Fino a che punto?* X m *Con che frequenza?* 25%	Zona 2: *In che modo?* Guida *Fino a che punto?* X m *Con che frequenza?* 25%
Osservazioni	Dato che l'area di lavoro comprende tre aree collegate da due passaggi stretti, è necessario utilizzare *Gestione del prato* per creare diverse aree in modo da ottenere un risultato uniforme di taglio sull'intera area di lavoro. Verificare che il cavo guida sia disposto secondo le raccomandazioni fornite in *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.	



3.22.7 Un'area secondaria

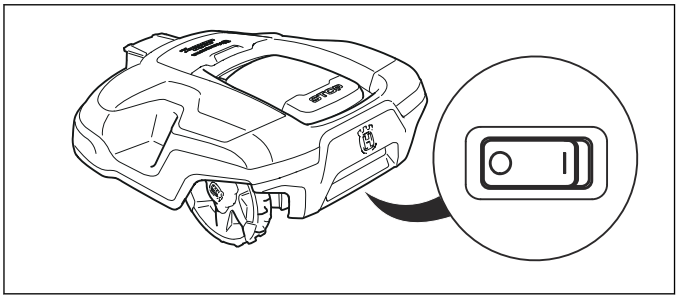
Area	500 + 100 m^2	
Timer	Automower 310: 08:00 - 20:30, lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato	
	Automower 315: 08:00 - 18:30, lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato	
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica	
Trovare la stazione di ricarica	Impostazione di fabbrica	
Osservazioni	L'area secondaria viene tagliata usando la modalità *Area secondaria* mercoledì e domenica. Dato che l'area è aperta e senza complicazioni, non vi è alcuna necessità di un cavo guida in questa installazione.	

4.1 Interruttore principale

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

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

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

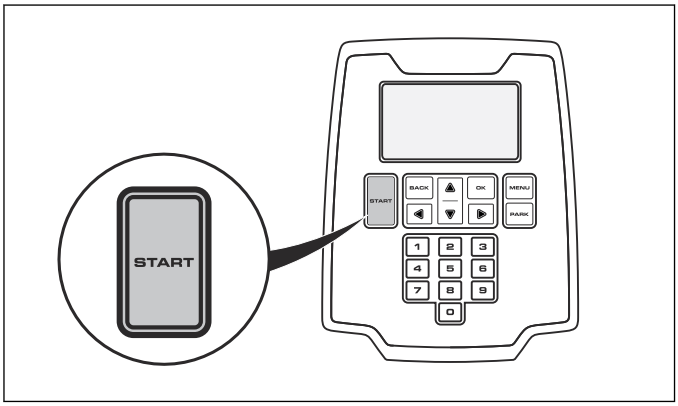


- Per avviare il robot rasaerba, posizionare l'interruttore principale in posizione *1*.
- Portare l'interruttore principale in posizione *0* quando il rasaerba robotizzato non è in uso o vengono eseguiti eventuali interventi di ispezione o manutenzione.

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

4.2 Start

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



5. Selezionare la modalità operativa desiderata. Vedere *Modalità operativa - Avvio alla pagina 43*.
6. Chiudere il portello entro 10 secondi.

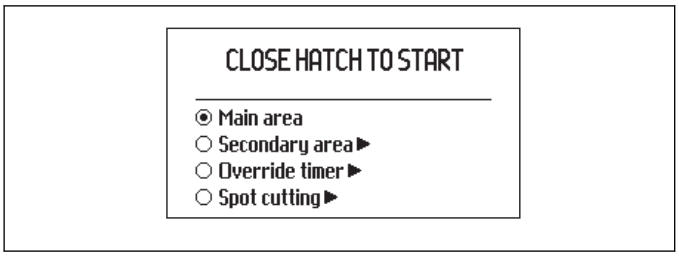
Se il rasaerba robotizzato è parcheggiato nella stazione di ricarica, lascerà quest'ultima quando la batteria sarà completamente carica e se il timer è impostato in modo tale da permettere il funzionamento del rasaerba.

Nota: Per avviare il robot rasaerba, premere sempre il pulsante **START** prima di chiudere il portello. Se il pulsante **START** non viene premuto, si sente un segnale acustico e il robot rasaerba non entra in funzione. Prima dell'avvio del disco lame, viene emesso un avviso sonoro costituito da 5 segnali acustici brevi per 2 secondi.

4.3 Modalità operativa - Avvio

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

- Area principale
- Area secondaria
- Non considerare il timer
- Taglio a spirale (Automower 315)



4.3.1 Area principale

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

4.3.2 Area secondaria

L'impostazione *Area secondaria* è necessaria per le operazioni di taglio in zone secondarie. Quando si seleziona *Area secondaria*, il rasaerba robotizzato inizia a tagliare finché la batteria non si scarica.

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

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

4.3.3 Non considerare il timer

L'opzione *Non considerare il timer* consente di escludere temporaneamente eventuali impostazioni del timer. È possibile escludere il timer per 24 h o 3 giorni.

4.3.4 Taglio a spirale (Automower 315)

Nel "Taglio a spirale", 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

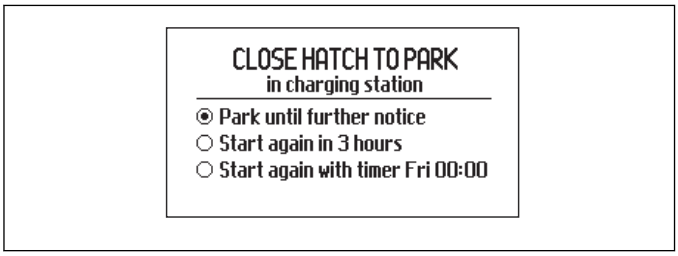
automaticamente alla modalità *Area principale* o *Area secondaria*.

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

La funzione di *Taglio a spirale* viene attivata con il pulsante **AVVIO**. È possibile selezionare la modalità in cui il rasaerba robotizzato deve continuare a lavorare dopo che il taglio è terminato, premendo il **tasto freccia** destro e specificando quindi *Nell'area principale* o *Nell'area secondaria.*

4.4 Modalità operativa Parcheggio

Quando si preme il pulsante **PARCHEGGIO**è possibile scegliere le seguenti modalità operative.



4.4.1 Parcheggiare fino a nuovo avviso

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

4.4.2 Inizia nuovamente tra 3 ore

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

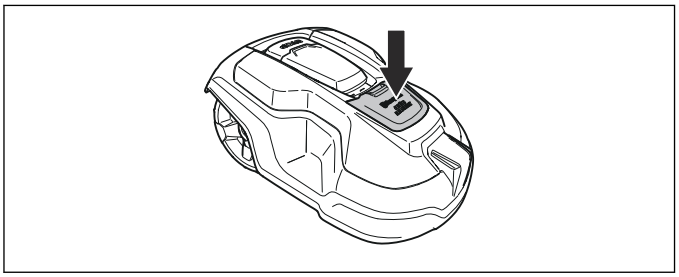
4.4.3 Inizia con il nuovo timer

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

4.5 Stop

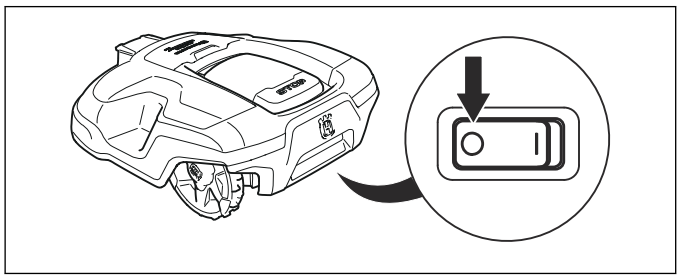
1. Premere il pulsante **STOP**.

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



4.6 Spegnere

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.

4.7 Timer e Standby

Utilizzare la funzione timer (vedere *Timer alla pagina 24*) per evitare un prato schiacciato.

4.7.1 Standby

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

Modello	Tempo di standby, ore al giorno
Automower 310	min. 6
Automower 315	min. 2

4.7.2 Per impostare il timer

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

Modello	Capacità di lavoro, m^2 all'ora al giorno
Automower 310	Circa 56
Automower 315	Circa 68

Ad esempio, se l'area di lavoro è di 800 m^2, il rasaerba Automower 310 deve funzionare per 14 ore al giorno. I tempi sono approssimativi e dipendono, ad esempio, dalla qualità dell'erba, dall'affilatura della lama e dall'età della batteria.

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

Le impostazioni di fabbrica del timer consentono al rasaerba robotizzato di restare in funzione tutto il giorno, 7 giorni a settimana. Tuttavia, il rasaerba robotizzato non funziona durante il periodo di standby integrato.

4.7.3 Esempio 1

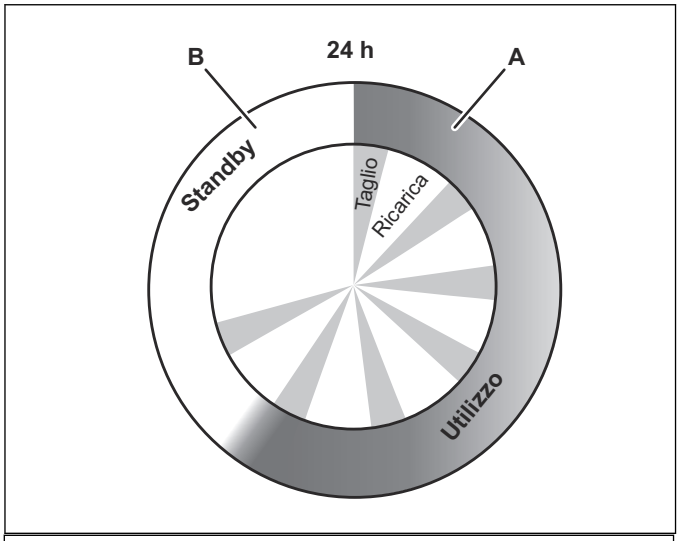
I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti al modello Automower 310, ma il principio è lo stesso per gli altri.

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

Periodo di attivazione (A): 00:00 - 18:00

Le impostazioni di fabbrica prevedono che il rasaerba robotizzato inizi a tagliare il prato alle 00:00. Tuttavia, il rasaerba è parcheggiato in modalità di standby nella stazione di ricarica dalle 18:00 e vi rimane finché non riprende a tagliare alle 00:00.

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



Automower 310	
Funzionamento, A = max. ore	18
Carica/Standby, B = min. ore	6

4.7.4 Esempio 2

I tempi utilizzati in questo esempio sono adatti al modello Automower 310, ma il principio è lo stesso per gli altri.

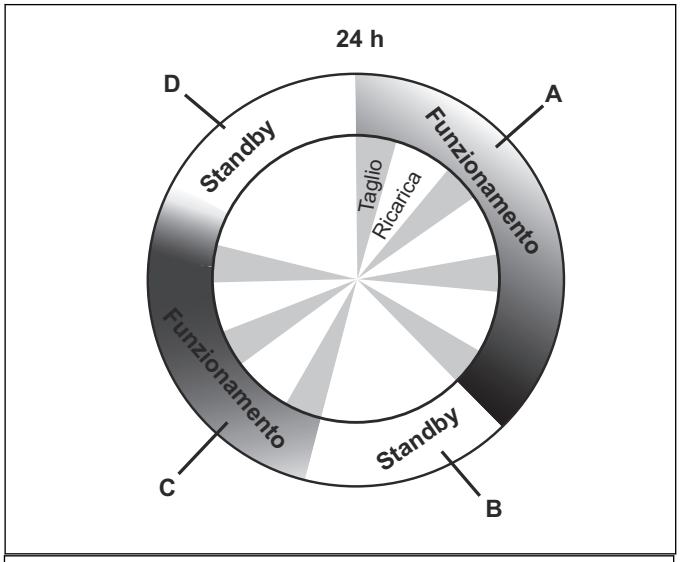
Impostazione del timer *Periodo 1* (A): 00:00 - 16:00

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

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

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

Il rasaerba robotizzato lavorerà tra le 00:00 e le 16:00. Riprende a tagliare alle 20:00 ma si ferma alle 23:00 a causa della modalità di standby, quindi riprende a tagliare alle 00:00.



Automower 310	
Funzionamento, A + C = max. ore	18
Carica/standby, B + D = min. ore	6

4.8 Carica una batteria completamente scarica

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

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

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

1. Posizionare l'interruttore principale su *1*.
2. Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica. Aprire il portello e inserire il rasaerba robotizzato più a fondo possibile, per garantire il contatto tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica. Vedere lamelle di ricarica e contatto in *Panoramica del prodotto alla pagina 6*
3. Il display mostra un messaggio che indica che la carica è in corso.

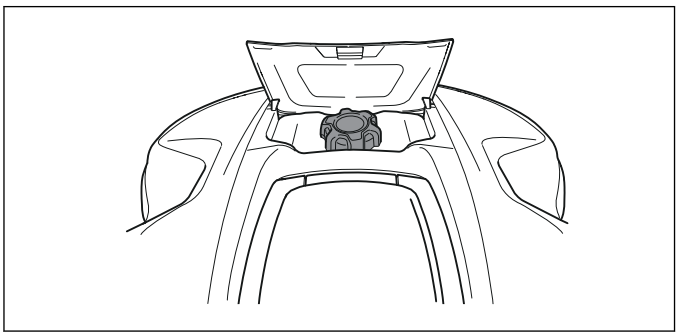
4.9 Regolare l'altezza di taglio

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

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

4.9.1 Per regolare l'altezza di taglio

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il rasaerba robotizzato.
2. Aprire il portello di regolazione dell'altezza di taglio.



3. Ruotare la manopola nella posizione desiderata.
   - Ruotare in senso orario per aumentare l'altezza di taglio.
   - Ruotare in senso antiorario per ridurre l'altezza di taglio.
4. Chiudere il portello.

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

5.1 Introduzione - Manutenzione

Per una migliore affidabilità di funzionamento e una maggiore durata di esercizio, controllare e pulire il rasaerba robotizzato regolarmente e sostituire le parti usurate, se necessario. Tutte le operazioni di manutenzione e assistenza devono essere eseguite secondo le istruzioni fornite da Husqvarna. Vedere *Termini di garanzia alla pagina 63*.

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 e crescita stagionale.
- Terra, sabbia e uso di fertilizzanti.
- Presenza di oggetti quali pigne, frutta caduta, giocattoli, attrezzi, pietre, radici e simili.

La durata normale è compresa tra 3 e 6 settimane, se usato in condizioni favorevoli. Vedere *Sostituzione delle lame alla pagina 47* per la sostituzione delle lame.

AVVERTENZA: Usare i guanti protettivi.

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

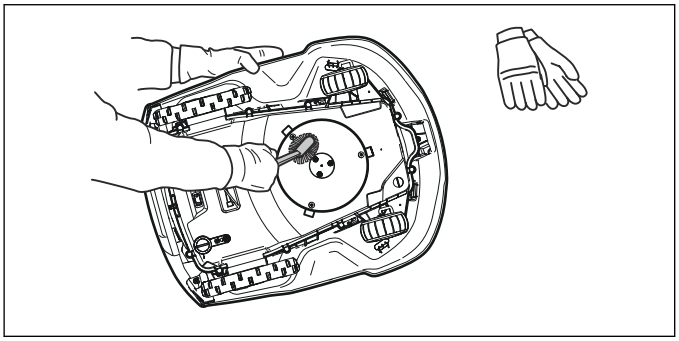
5.2 Pulire il rasaerba robotizzato

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

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

5.2.1 Telaio e disco lame

1. Posizionare l'interruttore principale su *0*.
2. Sollevare il robot rasaerba su un lato.
3. Pulire il disco delle lame e il telaio utilizzando, per esempio, una spazzola per stoviglie. Contemporaneamente, verificare che il disco a lame ruoti liberamente rispetto al coperchio di protezione per i piedi. Controllare inoltre che le lame siano intatte e possano muoversi liberamente. Se entrano all'interno lunghi fili d'erba o altri oggetti, possono ostacolare il disco lame. Anche il minimo attrito può provocare un maggiore consumo di energia e, nel peggiore dei casi, può impedire al rasaerba robotizzato di tagliare prati di grandi dimensioni.



5.2.2 Telaio

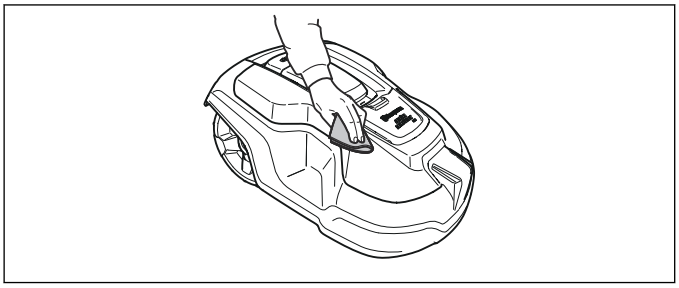
Pulire il lato inferiore del telaio. Spazzolare o pulire con un panno umido.

5.2.3 Ruote

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

5.2.4 Scocca

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



5.2.5 Stazione di ricarica

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

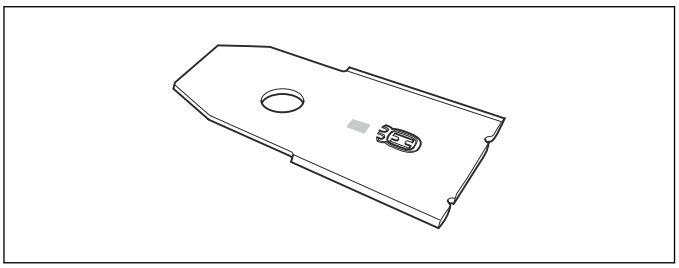
5.3 Sostituzione delle lame

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

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

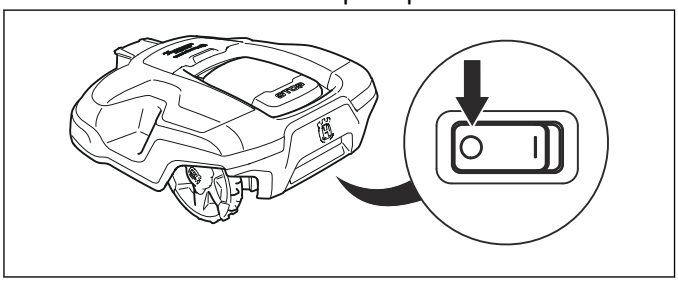
Il robot rasaerba è dotato di 3 lame avvitate al disco. Tutte e 3 le lame e le viti devono essere sostituite contemporaneamente per ottenere un sistema di taglio equilibrato.

Utilizzare Husqvarna le lame originali con impresso il logo a forma di H incoronata, vedere *Termini di garanzia alla pagina 63*.

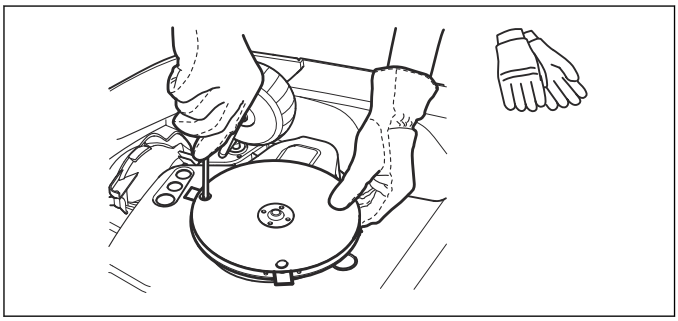


5.3.1 Per sostituire le lame

1. Posizionare l'interruttore principale su *0*.



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



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

5.4 Batteria

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

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

AVVERTENZA: Caricare solo il robot rasaerba utilizzando una stazione di ricarica apposita.

L'utilizzo errato può causare scosse elettriche, il surriscaldamento o la fuoriuscita di liquido corrosivo dalla batteria. In caso di fuoriuscita dell'elettrolita, sciacquare con acqua e contattare un medico in caso di contatto con occhi ecc.

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

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

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

Contattare il rappresentante locale Husqvarna per sostituire la batteria.

5.5 Manutenzione invernale

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

Di solito la manutenzione include le seguenti operazioni.

- Pulizia totale del corpo, del telaio, del disco lame e di tutte le altre parti mobili.
- Verifica dei componenti e del funzionamento del rasaerba.
- Controllo e, se necessario, sostituzione dei componenti usurati quali, ad esempio, le lame e i cuscinetti.
- Verifica della capacità della batteria del rasaerba e all'occorrenza una raccomandazione di sostituzione.
- All'occorrenza il rappresentante Husqvarna locale può anche aggiornare il rasaerba robotizzato con il nuovo software, implementando le eventuali nuove funzioni.

6 Anomalie di funzionamento

6.1 Introduzione - Ricerca guasti

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

6.2 Messaggi di errore

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

Messaggio	Causa	Azione
Motore ruota bloccato, sx	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Controllare la ruota motrice e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
Motore ruota bloccato, dx	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Controllare la ruota di trascinamento e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
Sistema di taglio bloccato	Erba o altri corpi estranei sono avvolti intorno al disco lame.	Controllare la ruota di trascinamento e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
	Il disco lame si trova in una pozza d'acqua.	Spostare il rasaerba robotizzato ed evitare che si raccolgano pozze d'acqua nell'area di lavoro.
No segnale cavo	L'alimentatore non è collegato.	Controllare il collegamento della presa di rete e verificare se è scattato o meno un salvavita. Verificare che il cavo a bassa tensione sia collegato alla stazione di ricarica.
	Il cavo a bassa tensione è danneggiato o non è collegato.	Verificare che il cavo a bassa tensione non sia danneggiato, e che sia collegato correttamente alla stazione di ricarica e all'alimentatore.
	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. Sostituire i connettori se danneggiati. Vedere *Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 19*.
	Cavo perimetrale interrotto.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale. Vedere *Ricerca interruzioni nel cavo alla pagina 56*.
	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. Vedere *Impostazioni alla pagina 32*.
	I cavi perimetrali di andata e ritorno da un'isola si incrociano.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto secondo le istruzioni fornite, ad esempio nella giusta direzione attorno all'isola. Vedere *Installazione alla pagina 27*.
	Collegamento interrotto tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale cavo, vedere *Sicurezza alla pagina 25*.
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.

Messaggio	Causa	Azione
Intrappolato	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.
Fuori area di lavoro	Le connessioni del cavo perimetrale alla stazione di ricarica sono incrociate.	Controllare che il cavo perimetrale sia collegato correttamente.
	Il cavo perimetrale è troppo vicino al bordo dell'area di lavoro.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. Vedere *Installazione alla pagina 27*.
	L'area di lavoro è troppo in pendenza vicino al cavo perimetrale.	
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
	Il rasaerba robotizzato non riesce a distinguere il segnale da un'altra installazione vicina di rasaerba robotizzato.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale cavo, vedere *Sicurezza alla pagina 25*.
Batteria scarica	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. Vedere *Installazione del cavo guida alla pagina 19*.
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Individuare l'interruzione e correggerla.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *Batteria alla pagina 48*.
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. Vedere *Spia della stazione di ricarica alla pagina 54*.
Codice PIN errato	È stato immesso un codice PIN errato. Dopo cinque tentativi di inserimento, la testiera si blocca per cinque minuti.	Immettere il codice PIN corretto. Se si è dimenticato il codice PIN, contattare il rappresentante Husqvarna locale.
Non avanza	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
	L'area di lavoro presenta una pendenza ripida.	La pendenza massima garantita è 40%. Pendenze maggiori devono essere escluse. Vedere *Pendenze alla pagina 17*.
	Il cavo guida non è stato posato obliquamente su una pendenza.	Se il cavo guida è posato su una pendenza, deve essere posato obliquamente lungo tutta la pendenza. Vedere *Installazione del cavo guida alla pagina 19*.
Motorino della ruota sovraccarico, dx	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.
Motorino della ruota sovraccarico, sx		

Messaggio	Causa	Azione
Stazione di ric. bloccata	Il rasaerba robotizzato ha effettuato alcuni tentativi di ricarica, ma il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto è insufficiente.	Inserire 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.
	La stazione di ricarica è inclinata o piegata.	Confermare che la stazione di ricarica sia stata posizionata su un terreno completamente pianeggiante e orizzontale. La stazione di ricarica non deve essere inclinata o piegata.
Bloccato in stazione di ricarica	È presente un ostacolo sul percorso del rasaerba robotizzato che gli impedisce di lasciare la stazione di ricarica.	Rimuovere l'oggetto.
Rovesciato	Il rasaerba robotizzato si trova in forte pendenza oppure si è rovesciato.	Girare il rasaerba robotizzato nella posizione corretta verso l'alto.
Necessita carica manuale	Il rasaerba robotizzato è impostato in modalità di funzionamento *Area secondaria*.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
Prossimo avvio hh:mm	Le impostazioni del timer impediscono al rasaerba robotizzato di entrare in funzione.	Modificare le impostazioni del timer. Vedere *Timer alla pagina 24*.
	Il periodo di pausa è in corso. Il rasaerba robotizzato dispone di un periodo di standby integrato in base alla tabella sul tempo di standby.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento. Vedere *Standby alla pagina 44*.
	L'orologio del rasaerba robotizzato non visualizza l'ora corretta.	Impostare l'ora. Vedere *Ora & data alla pagina 34*.
La giornata di taglio è giunta al termine	Il periodo di pausa è in corso. Il rasaerba robotizzato dispone di un periodo di standby integrato in base alla tabella sul tempo di standby.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento. Vedere *Standby alla pagina 44*.
Sollevato	Il sensore di sollevamento si è attivato perché il rasaerba è rimasto bloccato.	Liberare il rasaerba
Problema al sensore di collisione, anteriore/posteriore	Il corpo del rasaerba non si muove liberamente attorno al telaio.	Verificare che il corpo del rasaerba possa muoversi liberamente attorno al telaio. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
Problema a ruota motrice, dx/sx	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Pulire le ruote e le parti circostanti.
Allarme! Rasaerba spento	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba si è spento.	Regolare il livello di sicurezza del rasaerba nel menu *Sicurezza*, vedere *Sicurezza alla pagina 25*.
Allarme! Arresto del rasaerba	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba si è arrestato.	
Allarme! Rasaerba sollevato	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba è stato sollevato.	
Allarme! Rasaerba inclinato	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba è stato inclinato.	

Messaggio	Causa	Azione
Problema elettronico	Problema elettronico temporaneo o problema relativo al software nel rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
Problema al sensore del cavo, anteriore/ posteriore		
Problema al sistema di carica		
Problema al sensore inclinaz.		
Problema temporaneo		
Problema batteria temporaneo	Problema temporaneo alla batteria o al software del rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Scollegare e ricollegare la batteria. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
Problema alla batteria		
Corrente alim. troppo alta	Unità di alimentazione non corretta o difettosa.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
Problema di connettività	Problema potenziale sulla scheda madre della connettività del rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
Impostazioni di connettività ripristinate	Le impostazioni di connettività sono state ripristinate in seguito a un guasto.	Si prega di controllare e di modificare le impostazioni, se necessario.
Scarsa qualità di segnale	La scheda madre della connettività presente nel rasaerba viene montata capovolta, oppure il rasaerba stesso viene inclinato o capovolto.	Verificare che il rasaerba non sia capovolto o inclinato. In caso contrario, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.

6.3 Messaggi informativi

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

Messaggio	Causa	Azione
Batteria in esaurimento	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. Vedere *Installazione alla pagina 27*.
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Individuare l'interruzione e correggerla.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *Batteria alla pagina 48*.
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. Vedere *Spia della stazione di ricarica alla pagina 54*.
Impostazioni ripristinate	Conferma che è stata eseguita la funzione *Resetta tutte le imp. utente*.	Questo è normale. Non è richiesto alcun intervento.
Guida non trovata	Il cavo guida non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo guida sia ben collegato alla stazione di ricarica. Vedere *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.
	Interruzione nel cavo guida.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo guida con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
	Il cavo guida non è collegato al cavo perimetrale.	Controllare che il cavo guida sia collegato correttamente al cavo perimetrale. Vedere *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.
Calibrazione fili guida fallita	Il rasaerba robotizzato non è riuscito a calibrare il cavo guida.	Verificare che i cavi guida siano stati installati seguendo le istruzioni. Vedere *Installazione del cavo guida alla pagina 19*.
Calibrazione fili guida completata	Il rasaerba robotizzato è riuscito a calibrare il cavo guida.	Non è richiesto alcun intervento.
Impossibile trovare la posizione Home	Il rasaerba robotizzato ha seguito il cavo perimetrale per diversi giri senza trovare la stazione di ricarica.	L'installazione non è stata eseguita correttamente. Vedere *Scelta della posizione del cavo perimetrale alla pagina 15*.
		Errata impostazione della larghezza del corridoio sul cavo perimetrale. Vedere *Trovare la stazione di ricarica alla pagina 29*.
		Il rasaerba è stato avviato su un'area secondaria con l'impostazione Area principale.

6.4 Spia della stazione di ricarica

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

Ulteriore assistenza è disponibile sul sito www.husqvarna.com. Per ulteriore assistenza, contattare il rappresentante locale Husqvarna.

Luce	Causa	Azione
Luce verde fissa	Segnale buono	Non è richiesto alcun intervento.
Luce verde lampeggiante	Segnale buono, *modalità ECO* attivata.	Non è richiesto alcun intervento. Per ulteriori informazioni sulla *modalità ECO*, vedere *Impostazioni alla pagina 32*.
Luce blu lampeggiante	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. Vedere *Collegamento del cavo perimetrale alla pagina 19*.
	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.
Luce rossa lampeggiante	Interruzione nell'antenna della stazione di ricarica.	Contattare il rappresentante locale Husqvarna.
Luce rossa fissa	Guasto nella scheda elettronica o alimentazione di corrente errata nella stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un tecnico di un centro assistenza autorizzato.	Contattare il rappresentante locale Husqvarna.

6.5 Sintomi

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

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

Sintomi	Causa	Azione
Il robot rasaerba ha difficoltà ad agganciarsi.	Il cavo perimetrale non è stato posato diritto a una distanza sufficiente dalla stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica sia stata installata seguendo le istruzioni in *Installazione e collegamento della stazione di ricarica alla pagina 14*
	Il cavo guida non è inserito nella feritoia sotto la stazione di ricarica.	Per un corretto funzionamento, è fondamentale che il cavo guida sia perfettamente diritto e in posizione corretta sotto la stazione di ricarica. Accertarsi quindi che il cavo guida sia sempre nell'apposita feritoia della stazione di ricarica. Vedere *Posa e collegamento del cavo guida alla pagina 20*.
	La stazione di ricarica è in pendenza.	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie perfettamente piana. Vedere *Posizione migliore per la stazione di ricarica alla pagina 12*.
Orario di funzionamento del robot rasaerba errato	L'orologio del robot rasaerba deve essere impostato.	Impostare l'orologio. Vedere *Ora & data alla pagina 34*.
	Gli orari di avviamento e arresto non sono corretti.	Ripristinare le impostazioni di ora iniziale e ora finale per il taglio. Vedere *Timer alla pagina 24*.
Il robot rasaerba vibra.	Lame danneggiate possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Controllare lame e viti e sostituirle all'occorrenza. Vedere *Per sostituire le lame alla pagina 48*.
	Troppe lame nella stessa posizione possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Verificare che su ogni vite sia montata solo una lama.
	Vengono utilizzate diverse versioni (spessore) di lame Husqvarna.	Controllare se le lame sono di versioni diverse.
Il robot rasaerba funziona, ma il disco lame non gira.	Il robot rasaerba cerca la stazione di ricarica.	Nessun intervento. Il disco lame non gira quando il robot rasaerba sta cercando la stazione di ricarica.
Il robot rasaerba presenta una durata operativa inferiore rispetto al solito tra una carica e l'altra.	Erba o corpi estranei bloccano il disco lame.	Rimuovere e pulire il disco lame. Vedere *Pulire il rasaerba robotizzato alla pagina 47*.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *Batteria alla pagina 48*.
I tempi di taglio e di ricarica sono più brevi del solito.	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. Vedere *Batteria alla pagina 48*.
Il robot rasaerba rimane parcheggiato per ore nella stazione di ricarica.	Il robot rasaerba dispone di un periodo di standby integrato in base alla tabella Tempo di standby. Vedere *Standby alla pagina 44*.	Nessun intervento.
	Il portello è stato chiuso senza aver prima premuto il pulsante **START**.	Aprire il portello, premere il pulsante **START** e chiudere il portello.
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. Vedere *Taglio a spirale alla pagina 34*.

Sintomi	Causa	Azione
Risultati di taglio irregolari.	Il robot rasaerba funziona per un numero insufficiente di ore al giorno.	Aumentare l'autonomia di falciatura. Vedere *Timer alla pagina 24*.
	L'impostazione *Con che frequenza?* non è corretta rispetto alla configurazione dell'area di lavoro.	Verificare che sia selezionato il valore *Con che frequenza?* corretto.
	La forma dell'area di lavoro richiede l'utilizzo di *Area 1-3* affinché il rasaerba robotizzato possa orientarsi sull'intera superficie remota.	Utilizzare *Area 1-3* per orientare il rasaerba robotizzato verso un'area remota. Vedere *Gestione del prato alla pagina 27*.
	Area di lavoro troppo ampia.	Provare a limitare l'area di lavoro o aumentare il tempo di lavoro. Vedere *Timer alla pagina 24*.
	Lame non affilate.	Sostituire tutte le lame. Vedere *Per sostituire le lame alla pagina 48*.
	Erba alta rispetto all'altezza di taglio impostata.	Aumentare l'altezza di taglio, poi ridurla successivamente.
	Accumulo di erba sul disco lame o attorno all'albero motore.	Verificare che il disco lame ruoti liberamente e agevolmente. In caso contrario, allentare il disco lame e rimuovere erba e corpi estranei. Vedere *Pulire il rasaerba robotizzato alla pagina 47*.

6.6 Ricerca interruzioni nel cavo

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

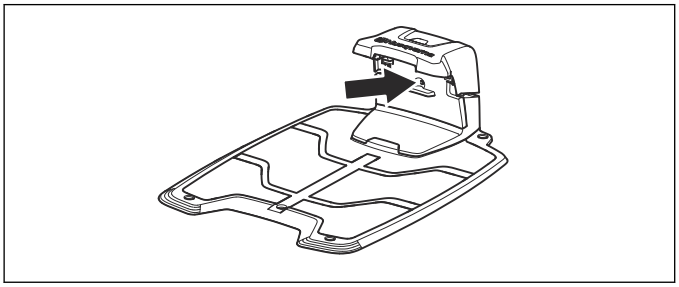
Tagliando l'erba troppo corta subito dopo l'installazione si può danneggiare l'isolamento del cavo. Eventuali danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi. Per evitare che ciò accada, scegliere sempre l'altezza di taglio massima per le prime settimane successive all'installazione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

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

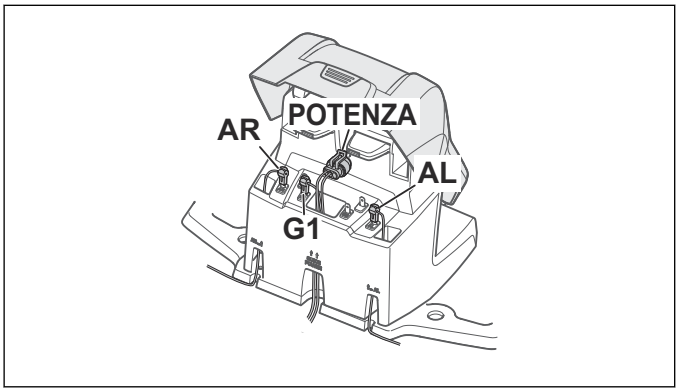
È possibile individuare l'interruzione in un cavo dimezzando gradualmente la lunghezza del perimetro rispetto al punto sul quale potrebbe essersi verificata l'interruzione, finché non sarà rimasta solo una sezione molto corta di cavo.

Il metodo seguente non funziona se è attiva la *Modalità ECO*. Assicurarsi in primo luogo che la *Modalità ECO* sia disattivata. Vedere *Modalità ECO alla pagina 33*.

1. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia blu lampeggiante, a indicare la presenza di un'interruzione nel cavo perimetrale. Vedere *Spia della stazione di ricarica alla pagina 54*.



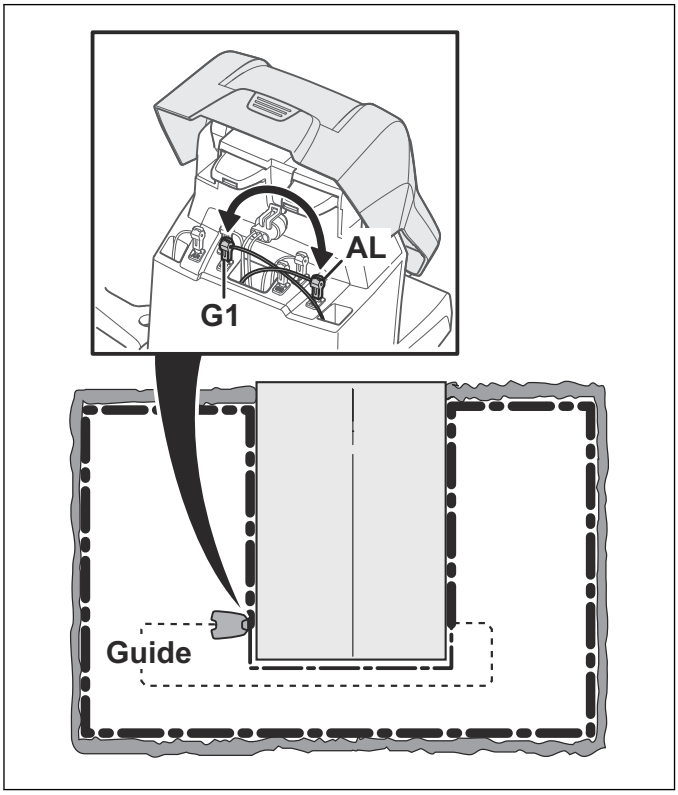
2. Verificare che i collegamenti del cavo perimetrale alla stazione di ricarica siano effettuati correttamente e non siano difettosi. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia ancora blu e lampeggiante.



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

   Iniziare invertendo i collegamenti AL e G1.

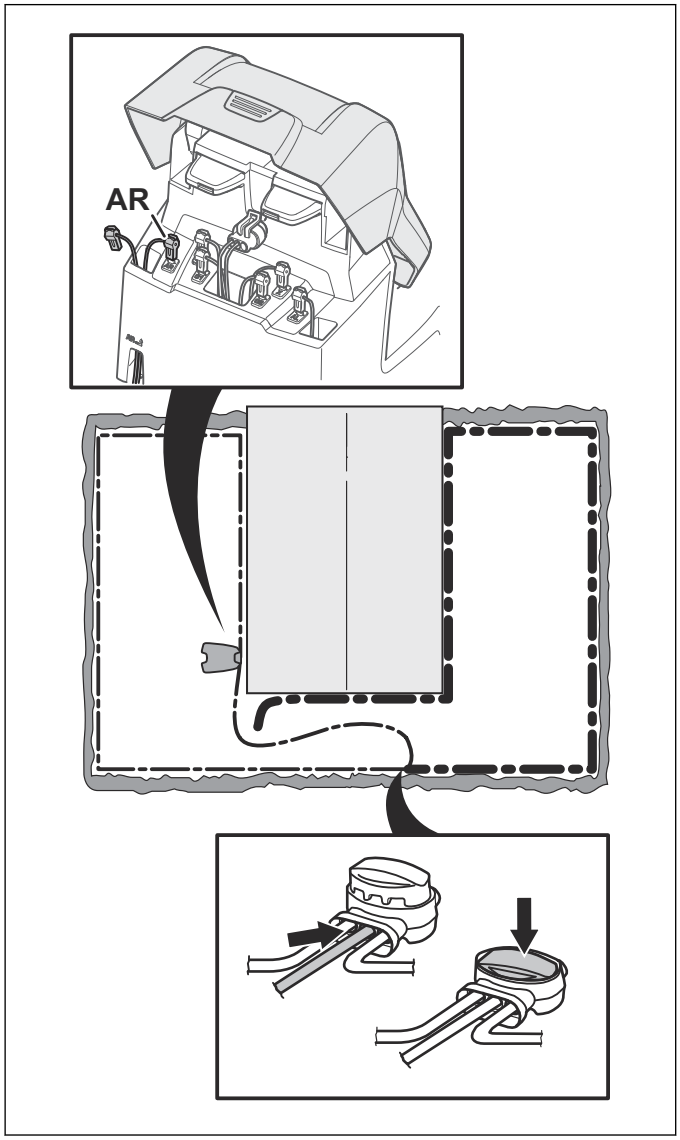
   Se la spia è verde fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra AL e il punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).



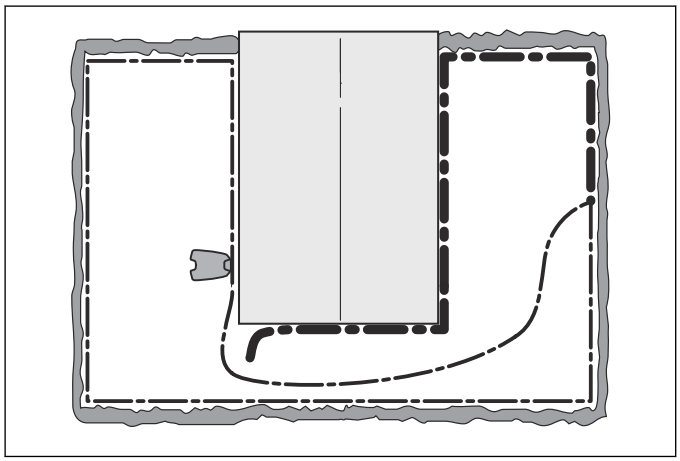
Per risolvere il guasto sono necessari il cavo perimetrale, i connettori e i giunti:

a) Se si sospetta che il cavo perimetrale sia corto, è più facile sostituire tutto il cavo perimetrale tra AL e il punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale (linea nera spessa).

b) Se si sospetta che il cavo perimetrale sia lungo (linea nera spessa), procedere come indicato di seguito: Rimettere AL e G1 nelle rispettive posizioni originali. Quindi scollegare AR. Collegare un nuovo cavo a AR. Collegare l'altra estremità del nuovo cavo al centro della sezione di cavo sospetta.

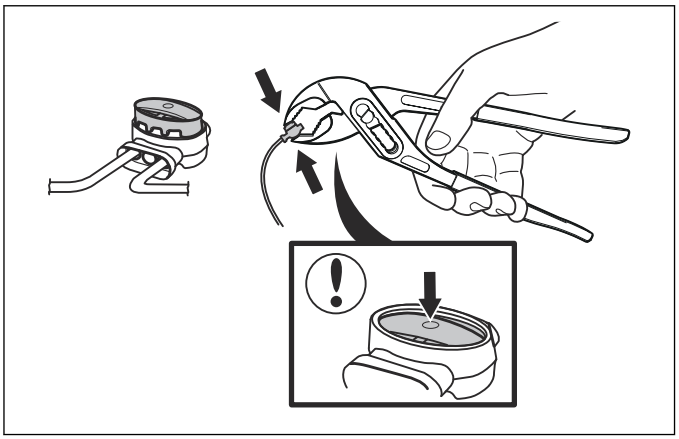


Se ora la spia è verde, l'interruzione si trova sul cavo tra l'estremità scollegata e il punto in cui il nuovo cavo è collegato (linea nera spessa nella figura sottostante). In tal caso, spostare il collegamento del nuovo cavo più vicino all'estremità scollegata (circa al centro della sezione di cavo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



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

4. Se la spia blu continua a lampeggiare nel punto 3 descritto sopra: Rimettere AL e G1 nelle rispettive posizioni originali. Invertire quindi AR e G1. Se ora la spia è verde fissa, scollegare AL e collegare un nuovo cavo perimetrale a AL. Collegare l'altra estremità del nuovo cavo al centro della sezione di cavo sospetta. Seguire lo stesso approccio descritto sopra, ai punti 3a) e 3b).
5. Una volta individuata l'interruzione, sostituire la sezione danneggiata con un nuovo cavo. Utilizzare sempre giunti originali.



7 Trasporto, stoccaggio e smaltimento

7.1 Trasporto

Le batterie agli ioni di litio sono soggette alle norme di legge sulle merci pericolose. Per il trasporto commerciale, ad esempio ad opera di terzi, spedizionieri, occorre soddisfare speciali requisiti di imballaggio e di etichettatura. Rivolgersi a un esperto di materiali pericolosi per la preparazione del materiale da spedire. Si prega di attenersi anche alle normative nazionali più dettagliate.

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

7.2 Rimessaggio invernale

7.2.1 Il robot rasaerba

Il robot rasaerba deve essere pulito accuratamente prima del rimessaggio invernale. Vedere *Pulire il rasaerba robotizzato alla pagina 47*.

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

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

Conservare il supporto del robot rasaerba sulle quattro ruote in un ambiente asciutto e non soggetto a gelate, preferibilmente nell'imballaggio originale. È inoltre possibile appendere il robot rasaerba ad un Husqvarna supporto a muro originale. Contattare il rappresentante locale per Husqvarna ulteriori informazioni sulla disponibilità dei supporti a muro.

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

7.2.2 La stazione di ricarica

Riporre la stazione di ricarica e l'alimentatore al chiuso. Il cavo perimetrale e il cavo guida possono essere lasciati interrati.

1. Scollegare la stazione di ricarica all'alimentazione.
2. Rilasciare il blocco del connettore ed estrarre il connettore.
3. Scollegare i contatti del cavo perimetrale e del cavo guida dalla stazione di ricarica.

Le estremità dei cavi devono essere protette dall'umidità, per esempio immergendole in un contenitore pieno di grasso.

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

7.3 Dopo il rimessaggio invernale

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

7.4 Informazioni di carattere ambientale



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

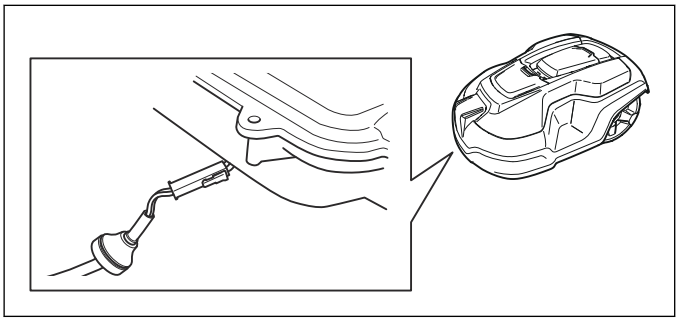
Trattando questo prodotto correttamente, si contribuisce a contrastare il potenziale impatto negativo sull'ambiente e sulle persone che può altrimenti sortire da una gestione impropria del prodotto come rifiuto.

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

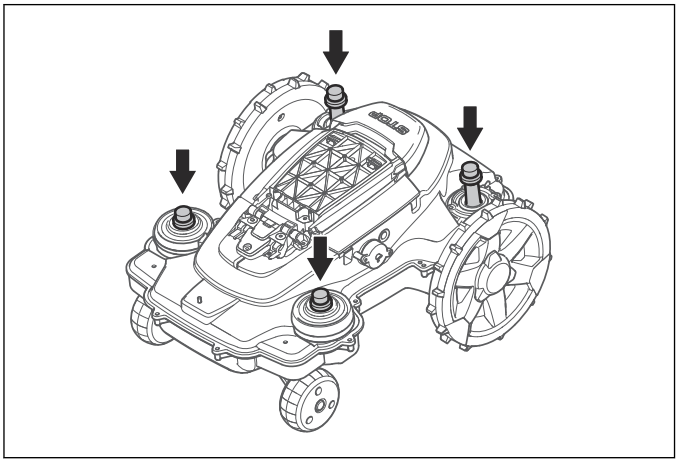
7.5 Rimozione della batteria per il riciclaggio

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

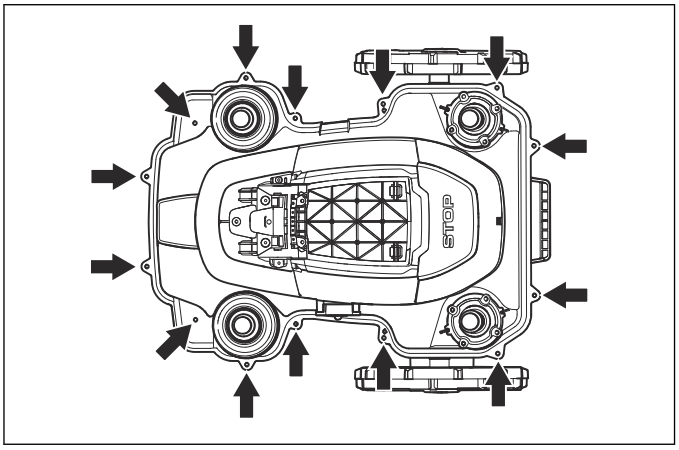
1. Posizionare l'interruttore principale su *0*.
2. Pulire l'area intorno al gommino passacavo per il filo di ricarica che si trova nella parte anteriore sotto il rasaerba.
3. Estrarre il gommino sul cavo di ricarica e allentare con cautela il connettore.



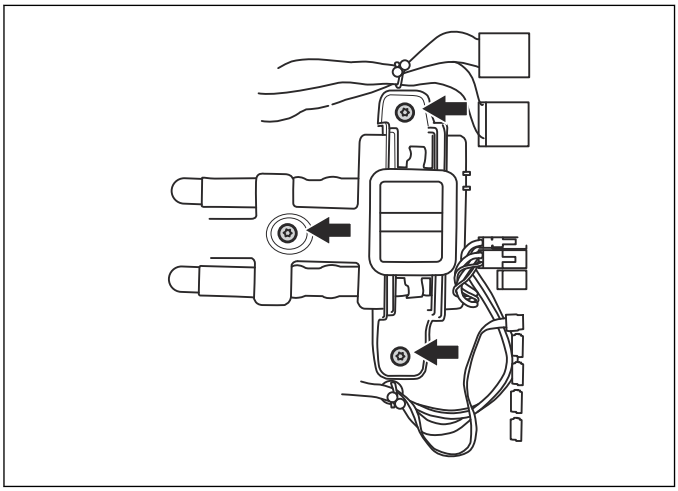
4. La scocca è montata sul telaio tramite 4 staffe a scatto a montaggio rapido. Allentare la scocca dal telaio sollevando un angolo della scocca per volta e allo stesso tempo tenendo fermo il telaio.



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



6. Rimuovere il sigillo di garanzia dal punto di separazione tra le due metà del telaio sul lato destro.
7. Sollevare con cautela il bordo posteriore della sezione superiore del telaio.
8. Scollegare il cavo MMI dalla scheda madre e rimuovere la sezione superiore del telaio.
9. Allentare le 3 viti (Torx 20) che tengono in posizione il coperchio del vano batterie.



10. Scollegare il collegamento della batteria dalla scheda madre. Aprire il coperchio del vano batterie e rimuovere la batteria.

8 Dati tecnici

8.1 Caratteristiche tecniche

Dimensioni	Automower 310	Automower 315
Lunghezza, cm	63	63
Larghezza, cm	51	51
Altezza, cm	25	25
Peso, kg	8,5	8,5

Impianto elettrico	Automower 310	Automower 315
Batteria agli ioni di litio, 18 V/2,1 Ah n. art.	584 85 28-01, 584 85 28-02	584 85 28-01, 584 85 28-02
Alimentazione, V/28 V CC	100-240	100-240
Lunghezza del cavo a bassa tensione, m	10	10
Consumo energetico medio al massimo utilizzo	8 kWh/mese per un'area di lavoro di 1000 m^2	10 kWh/mese per un'area di lavoro di 1500 m^2
Corrente di carica, A CC	1.3	1.3
Tempo di falciatura medio, min	70	70
Tempo di carica medio, min	60	60

Antenna cavo perimetrale	Automower 310	Automower 315
Banda di frequenza operativa, Hz	300-28900	300-28900
Massima potenza a radiofrequenza, mW a 60 m [5]	<25	<25

Emissioni di rumore misurate nell'ambiente come potenza sonora[6]	Automower 310	Automower 315
Livello potenza acustica rilevato dB (A)	58	58
Incertezza delle emissioni di rumore K_{WA}, dB (A)	2	2
Livello potenza acustica garantito dB (A)	60	60
Livello di pressione acustica all'orecchio dell'operatore, dB (A) [7]	47	47

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

Taglio	Automower 310	Automower 315
Apparato di taglio	Tre lamette di taglio pivottanti	
Velocità motore della lama, giri/min	2300	2300
Consumo di potenza durante il taglio, W + /- 20%	25	25
Altezza di taglio, cm	2-6	2-6
Larghezza di taglio, cm	22	22
Passaggio più stretto possibile, cm	60	60
Massimo angolo per area di taglio, %	40	40
Massimo angolo per cavo perimetrale, %	15	15

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

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

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

Taglio	Automower 310	Automower 315
Massima lunghezza per cavo perimetrale, m	800	800
Massima lunghezza per il cavo di guida, m	400	400
Capacità di lavoro, m^2 +/- 20%	1000	1500

Classificazione IP	Automower 310	Automower 315
Robot rasaerba	IPX4	IPX4
Stazione di ricarica	IPX1	IPX1
Alimentatore	IPX4	IPX4

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

9 Garanzia

9.1 Termini di garanzia

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

- Il robot rasaerba e la stazione di ricarica possono essere usati solo nel rispetto delle istruzioni contenute nel presente manuale. La garanzia del costruttore non preclude l'utilizzo delle garanzie riconosciute all'acquirente nei confronti del concessionario e/o rivenditore.
- Gli utenti 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 robot rasaerba. Questo tipo di danno è normalmente causato da sistemi di pulizia o irrigazione o dalla presenza nell'area di lavoro di fori e buche dovute alla formazione di pozzanghere quando piove.
- Danni causati da fulmini.
- Danni causati dall'errata conservazione o dall'uso improprio della batteria.
- Danni causati dall'utilizzo di batterie non originali Husqvarna.
- Danni causati dall'utilizzo di ricambi e accessori non originali Husqvarna quali lame e materiale di installazione.
- Danni al cavo.
- Danni causati da modifiche non autorizzate o manomissione del prodotto o dell'alimentazione.

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

In caso di guasto al proprio robot rasaerbaHusqvarna, contattare il rappresentante locale Husqvarna per ulteriori istruzioni. Accertarsi di avere a portata di mano lo scontrino e il numero di serie del robot rasaerba quando si contatta il rappresentante Husqvarna locale.

10 Dichiarazione di conformità CE

10.1 Dichiarazione CE di conformità

Husqvarna AB, SE-561 82 Huskvarna, Svezia, tel.: +46-36-146500, dichiara con la presente che i Rasaerba robotizzati **Husqvarna Automower® 310** e **Husqvarna Automower® 315** a partire dai numeri di serie 2017 settimana 10 (l'anno e la settimana sono chiaramente indicati nella targhetta dati di funzionamento e seguiti dal numero di serie) sono conformi alle disposizioni della DIRETTIVA DEL CONSIGLIO:

- Direttiva macchine **2006/42/CE**.
    - Requisiti particolari per i robot rasaerba elettrici a batteria **EN 50636-2-107: 2015**
    - Campi elettromagnetici **EN 62233: 2008**.
- Direttiva sulla "restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose" **2011/65/UE**.
- Direttiva "concernente l'emissione acustica ambientale delle macchine ed attrezzature destinate a funzionare all'aperto" **2000/14/CE**. Vedere anche *Caratteristiche tecniche alla pagina 61* per informazioni relative alle emissioni acustiche e alla larghezza di taglio.

  L'ente notificato 0404, SMP Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE-750 07 Uppsala, Sweden ha pubblicato un rapporto relativo all'attestazione della conformità in base all'allegato VI della Direttiva del Consiglio dell'8 maggio 2000 concernente "l'emissione acustica ambientale" 2000/14/CE. Numero del certificato: 01/901/225 per Husqvarna Automower® 310 e Husqvarna Automower® 315
- Direttiva "concernente le apparecchiature radio" **2014/53/UE**. Sono state applicate le seguenti norme:
    - Bozza **ETSI EN 303 447 V1.1.1_0.0.7 (2016-07)**

  Compatibilità elettromagnetica:
    - **ETSI EN 301 489-1** (bozza versione 2.1.0)

Per **Husqvarna Automower® 310** e **Husqvarna Automower® 315** provvisto di modulo **Automower® Connect** anche:

- **EN 301 489-1 v1.9.2.**
- **EN 301 489-7 v1.3.1**
- **EN 301 511 V9.0.2** (efficienza dello spettro radio)



CE

Huskvarna 2017-01-03

Lars Roos

Global R&D Director, Electric category

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

AUTOMOWER® è un marchio registrato della Husqvarna AB.
Copyright © 2017 Husqvarna. Tutti i diritti riservati.

www.husqvarna.com

Istruzioni originali

1158757-41

2017-11-01