

SUMARIO

Informaciones generales	2
Finalidad del manual.....	2
Identificación fabricante y equipo.....	3
Informaciones sobre la seguridad	3
Normas para la seguridad.....	3
Equipos de seguridad.....	4
Señales de seguridad.....	5
Informaciones técnicas	6
Datos técnicos.....	6
Descripción general del aparato.....	7
Órganos principales.....	8
Instalación	9
Embalaje y desembalaje.....	9
Planificación de la instalación del equipo.....	9
Preparación y delimitación de áreas de trabajo.....	10
Pendientes.....	13
Pendientes pronunciadas.....	13
Posibles elementos internos del área de trabajo y distancias de seguridad correspondientes.....	14
Reglajes	15
Recomendaciones para los reglajes.....	15
Reglaje de la altura de corte.....	15
Uso y funcionamiento	16
Consejos para el uso.....	16
Descripción de los mandos del robot.....	16
Significado de las combinaciones de led.....	16
Puesta en servicio.....	17
Puesta en servicio mediante app.....	18
Puesta en servicio con salida retrasada.....	18
Puesta en servicio con sensores desactivados.....	19
Parada de seguridad del robot.....	21
Parada del robot.....	22
Inactividad prolongada y restablecimiento de la marcha.....	22
Recarga de las baterías tras un período de inactividad prolongada.....	23
Consejos para el uso.....	23
Mantenimiento ordinario	24
Consejos para el mantenimiento.....	24
Tabla de intervalos de mantenimiento programado.....	24
Limpieza del robot.....	24
Averías, causas y remedios	25
Localización de averías.....	25
Sustituciones componentes	27
Recomendaciones para la sustitución de partes.....	27
Sustitución baterías.....	27
Sustitución de la cuchilla.....	27
Desguace del robot.....	28
Declaración de conformidad	29

ES

Se prohíbe la reproducción, incluso parcial, de este documento sin la autorización escrita del Fabricante.
El fabricante se compromete a una política de continua mejora y se reserva el derecho de modificar este documento sin la obligación de aviso previo siempre que esto no suponga riesgos para la seguridad.
© 2008 - Autor de los textos, de las ilustraciones y de la paginación: Tipolito La Zecca. Los textos pueden reproducirse, total o parcialmente, siempre que se cite al autor.

FINALIDAD DEL MANUAL

- Este manual, que es parte integrante del equipo, ha sido realizado por el Fabricante para ofrecer las informaciones necesarias a aquellos que estén autorizados a interactuar con el mismo durante la duración prevista de este.
- Además de adoptar una buena técnica de uso, los destinatarios de las informaciones deben leerlas atentamente y aplicarlas con rigurosidad.
- Estas informaciones son ofrecidas por el Fabricante en su idioma original (italiano) y pueden traducirse a otros idiomas para cumplir con las exigencias legislativas y/o comerciales.
- La lectura de dichas informaciones permitirá evitar riesgos para la salud y la seguridad de las personas y daños económicos.
- Conserve este manual durante toda la vida útil del equipo en un lugar conocido y de fácil acceso, para tenerlo siempre a disposición en el momento en que sea necesario consultarlo.
- Algunas informaciones e ilustraciones reproducidas en este manual podrían no corresponderse completamente con aquel en posesión suya, pero ello no perjudica su función.
- El Fabricante se reserva el derecho de realizar modificaciones sin la obligación de realizar comunicación alguna por adelantado.
- Para destacar algunas partes de texto de una importancia relevante o para indicar algunas especificaciones importantes, se han adoptado algunos símbolos cuyo significado se describe a continuación.



Peligro - Atención

El símbolo indica situaciones de peligro graves que, si no se tienen en cuenta, pueden comprometer muy seriamente la salud y la seguridad de las personas.



Cautela - Advertencia

El símbolo indica que es necesario adoptar comportamientos adecuados para no poner en riesgo la salud y la seguridad de las personas y no provocar daños económicos.



Importante

El símbolo indica informaciones técnicas de especial importancia que no deben pasar desapercibidas.

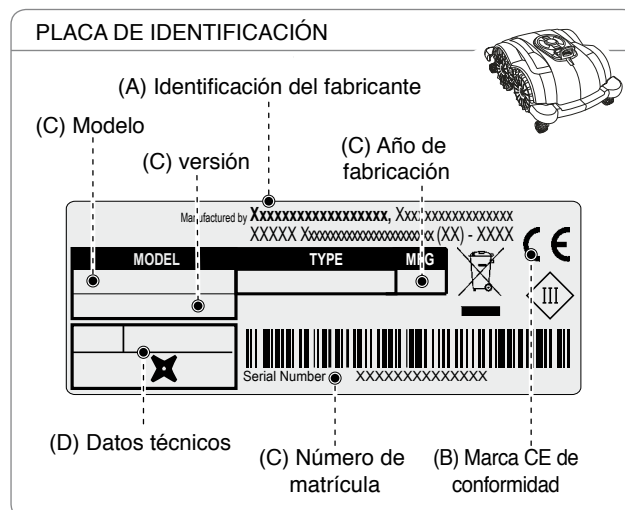
IDENTIFICACIÓN FABRICANTE Y EQUIPO

La placa de identificación representada está colocada directamente en el equipo. En ella se reproducen las referencias y todas las indicaciones indispensables para la seguridad de funcionamiento.

Para cualquier necesidad diríjase al Servicio de Asistencia Técnica del Fabricante o a uno de los centros autorizados.

Para cualquier solicitud de asistencia técnica, indique los datos reproducidos en la placa de identificación, las horas aproximadas de uso y el tipo de defecto encontrado.

- A. Identificación Fabricante.
- B. Marcado CE de conformidad.
- C. Modelo y versión / número de matrícula / año de fabricación.
- D. Datos técnicos: tensión, corriente, grado de protección, masa, anchura de corte.



INFORMACIONES SOBRE LA SEGURIDAD

El fabricante ha prestado particular atención a los aspectos que pueden provocar riesgos para la seguridad y la salud de las personas que interactúan con el aparato. La finalidad de esta información es sensibilizar a los usuarios e invitarles a prestar especial atención para prevenir toda clase de riesgos.



NORMAS PARA LA SEGURIDAD



ESTE PRODUCTO LLEVA UNA CUCHILLA Y NO ES UN JUGUETE!

- Leer atentamente todo el manual, en particular todas las informaciones que se refieren a la seguridad, y asegurarse de haberlo entendido completamente. Utilizar el aparato única y exclusivamente para los usos previstos por el fabricante. Atenerse escrupulosamente a las instrucciones de funcionamiento, mantenimiento y reparación.
- Durante el funcionamiento del robot, asegúrese de que en el área operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. En caso contrario, se aconseja programar la actividad del robot durante las horas en que no haya personas en esa zona. Supervisar el aparato si se sabe que hay animales domésticos, niños u otras personas en las inmediaciones. Si una persona o un animal se encuentran en el recorrido del robot, pararlo inmediatamente.
- En áreas operativas adyacentes a áreas públicas o privadas no delimitadas por un recinto difícilmente superable, supervisar el aparato durante el funcionamiento.
- Este robot no está hecho para ser utilizado por niños ni por personas con capacidades físicas, sensoriales o mentales reducidas, o que carezcan de experiencia y/o de conocimiento, a no ser que sean supervisadas por una persona responsable de su seguridad o hayan sido instruidas sobre cómo utilizar el dispositivo. Los niños deben ser supervisados para asegurarse de que no jueguen con el aparato.
- No permitir el uso del robot a personas que no conozcan su funcionamiento y comportamiento.
- Los operadores que efectúen intervenciones de mantenimiento y reparaciones deben estar perfectamente familiarizados con sus características específicas y con las normas de seguridad. Antes de usar el robot, leer atentamente el manual de operador y asegurarse de haber entendido las instrucciones.
- Utilizar solamente recambios originales, no modificar el diseño del Robot, no alterar, no eludir, no eliminar ni puentear los dispositivos seguridad instalados. La casa Fabricante se exime de toda responsabilidad en caso de que no se utilicen recambios originales. No respetar este requisito puede ser causa de graves daños para la seguridad y la salud de las personas.

- Controlar que en el césped no haya juguetes, herramientas, ramas, prendas de vestir u otros objetos que puedan dañar las cuchillas. Los objetos dejados en el césped pueden dañar el robot o causar su bloqueo.
- Nunca permitir a nadie sentarse sobre el robot. Nunca levantar el robot para inspeccionar la cuchilla o para transportarlo cuando esté en movimiento. Nunca introducir las manos o los pies bajo el aparato en movimiento.
- No utilizar el robot cuando esté funcionando el sistema de riego. En ese caso, programar el robot y el sistema de riego para que no funcionen simultáneamente. No lavar el robot con chorros de agua a presión, ni sumergirlo parcial o completamente en agua, ya que no es hermético.
- El usuario debe desconectar la alimentación eléctrica y accionar el dispositivo de seguridad antes de cualquier intervención de regulación o de mantenimiento que pueda realizar. Usar las protecciones individuales indicadas por el Fabricante; en particular, en operaciones en la cuchilla de corte, utilizar los guantes de protección.
- Las operaciones de limpieza y mantenimiento a cargo del usuario no deben ser realizadas por niños sin supervisión.
- No utilizar el robot con la cuchilla de corte deteriorada. La cuchilla de corte se debe cambiar.
- No utilizar el robot con las partes externas dañadas. Si presentasen daños mecánicos, deben sustituirse.
- No utilizar el robot con el cable de alimentación del transformador dañado. Un cable dañado puede hacer contacto con partes bajo tensión. El cable debe ser sustituido por el fabricante, por su servicio de asistencia o por una persona similarmente cualificada, para así prevenir todo riesgo.
- Examinar visualmente el robot a intervalos regulares para asegurarse de que la cuchilla, los tornillos de montaje y el mecanismo de corte no estén desgastados o dañados. Asegurarse de que todas las tuercas, pernos y tornillos estén bien apretados para garantizar que el robot esté en buenas condiciones operativas.
- Si durante el uso se notasen vibraciones anómalas del robot, pulsar la tecla “STOP” para detenerlo y desconectar la clavija de alimentación de la toma eléctrica.
- Está absolutamente prohibido el uso y la recarga del robot en atmósferas explosivas o inflamables.
- Utilizar sólo el cargador de baterías y el alimentador del fabricante. El uso indebido puede causar sacudidas eléctricas, recalentamiento o pérdida de líquidos corrosivos de la batería. En caso de pérdida de líquido, la batería debe lavarse con agua/neutralizador; en caso de contacto con los ojos, consultar al médico.

EQUIPOS DE SEGURIDAD

1. Parachoques

En caso de choque con un objeto sólido de altura superior a 9 cm (3.54 ") el sensor de choque se activa, el robot bloquea el movimiento en aquella dirección y vuelve hacia atrás evitando el obstáculo.

2. Inclímetro

En el caso en que el robot opere en un plano inclinado mas allá de las especificaciones técnicas, o en el caso en que se vuelque, el robot para la cuchilla de corte.






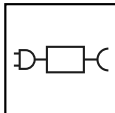

3. Interruptor de parada de emergencia

Colocado en el panel de mandos con el texto “STOP” de mayores dimensiones respecto a los otros mandos presentes en el teclado. Apretando este pulsador durante el funcionamiento, el robot cortador de césped, se parará inmediatamente y la cuchilla se bloqueará.

4. Protección de sobrecorriente

Cada uno de los motores (cuchilla y ruedas) es monitorizado continuamente durante el funcionamiento en cada situación que pueda llevar a un calentamiento excesivo. En el caso en que se verifique una sobrecorriente en el motor de las ruedas, el robot realiza intentos en la dirección contraria. Si persiste la sobrecorriente, el robot se para indicando el error. Si la sobrecorriente se presenta en el motor de la cuchilla de corte, hay dos rangos de intervención. Si los parámetros entran en el primo rango, el robot efectuará maniobras para desatascar la cuchilla de corte. Si la sobrecorriente se halla por debajo del rango de protección, el robot se parará indicando el error del motor.

SEÑALES DE SEGURIDAD

	<p>Leer atentamente las instrucciones de uso y asimilar el significado antes de utilizar la máquina.</p>		<p>Mantener una distancia de seguridad adecuada con respecto a la máquina durante su funcionamiento.</p> <p>Durante el funcionamiento del robot, asegúrese de que en la zona operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Mantener a los niños, los animales domésticos y las demás personas a distancia de seguridad cuando la máquina esté funcionando. Para evitar ese tipo de riesgos, se aconseja programar la actividad productiva del robot en horarios adecuados.</p>
	<p>No tocar la cuchilla giratoria, no introducir las manos o los pies bajo el aparato cuando está en marcha. Esperar a que la cuchilla y las partes giratorias se detengan completamente antes de acceder.</p>		<p>¡Atención! No limpiar ni lavar la máquina con chorros de agua.</p> <p>Durante el funcionamiento del robot, asegúrese de que en la zona operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Mantener a los niños, los animales domésticos y las demás personas a distancia de seguridad cuando la máquina esté funcionando. Para evitar ese tipo de riesgos, se aconseja programar la actividad productiva del robot en horarios adecuados.</p>
	<p>No subirse a la máquina.</p>		<p>Utilizar el robot solo con los modelos de alimentador indicados en los "Datos técnicos" del capítulo "Información técnica".</p>
	<p>Accionar el dispositivo de seguridad antes de levantar la máquina o trabajar en ella.</p>		

INFORMACIONES TÉCNICAS

DATOS TÉCNICOS

Descripción		Modelo
		7060DE0
Superficie máxima recomendada que puede cortarse		
Capacidad de trabajo (-20%(*))	m ² (sq ')	200 (2150')
Características		
Dimensiones (B x A x P)	mm	409x199x335
Peso robot incl. Batería	kg	8,3
Altura corte (Mín-Máx)	mm (")	42-48 (1.65-1,88 ")
Diámetro cuchilla de 4 filos	mm (")	250 (9,84 ")
Tracción		4WD
Velocidad cuchilla de corte	RPM	4000 corte
		3000 mantenimiento
Velocidad de movimiento	Metros / Minuto	18 (59 ')
Pendiente máxima practicable y recomendada (*)	%	50%. Admisible, en función de las condiciones del manto herboso y de los accesorios instalados. 40%. pendiente máxima practicable y recomendada. Con el césped en condiciones normales.
Temperatura ambiente de funcionamiento	Max °C	ROBOT -10°(14 F.) (Mín) +42° (107 F.) (Máx) CARGADOR DE BATERÍA -10°(14 F.) (Mín) +40° (104 F.) (Máx)
Nivel de presión sonora medida	dB(A)	65
Grado de protección del agua	IP	IP21
Características eléctricas		
Alimentador (para batería de litio)		Mean Well OWA-60E-30ZCT Entrada: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Clase 2 Salida: 29.4 V---; 2.0 A
Tipo de acumuladores y de recarga		
Batería recargable Litio-Ion		25.9V - 5.0Ah
Cargador de baterías		29.4 Vcc - 2,0 Ah
Duración media de la recarga	hh:mm	3:00
Duración media de trabajo después de un ciclo de recarga completo (*)	hh:mm	2:00

(*) Según las condiciones de la hierba, el estado del césped y la complejidad del área de corte.

Equipamiento / Accesorios / Funcionalidad		
Sensores de reconocimiento de la hierba (patentado)	N.	6
Sensores de reconocimiento de cárcavas (escalones)		de serie
Sensor de reconocimiento de césped corto		de serie
Cuchilla de 8 filos		Particularmente indicada para los primeros cortes de la temporada y para céspedes cuyas condiciones requieran una mayor potencia de corte. a petición

(*) Según las condiciones de la hierba, el estado del césped y la complejidad del área de corte.

DESCRIPCIÓN GENERAL DEL APARATO

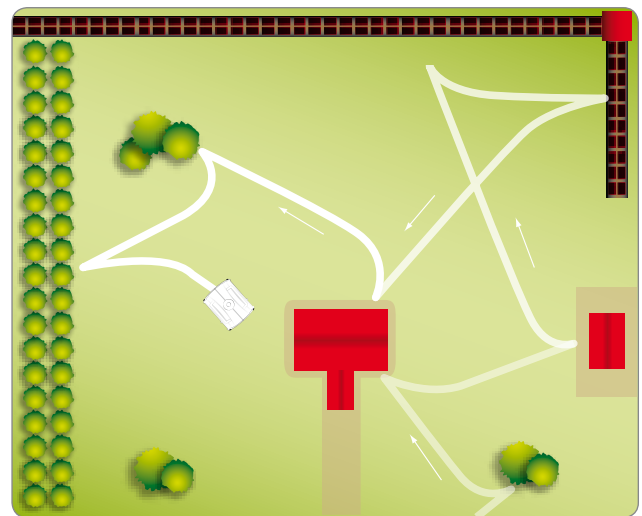
El aparato es un robot proyectado y construido para rasar automáticamente la hierba de jardines y céspedes domésticos a cualquier hora del día.

Es pequeña, compacta, silenciosa y se transporta fácilmente en función de las distintas características de la superficie de trabajo.

Durante su funcionamiento, el robot rasa áreas delimitadas por pavimentos y/o barreras (vallados, paredes, etc.). Cuando el robot detecta la ausencia de hierba o encuentra un obstáculo, cambia de trayectoria y prosigue aleatoriamente en otra dirección.

Siguiendo este principio de funcionamiento ("random"), el robot efectúa el corte automático y completo del césped delimitado (ver figura).

FUNCIONAMIENTO ALEATORIO



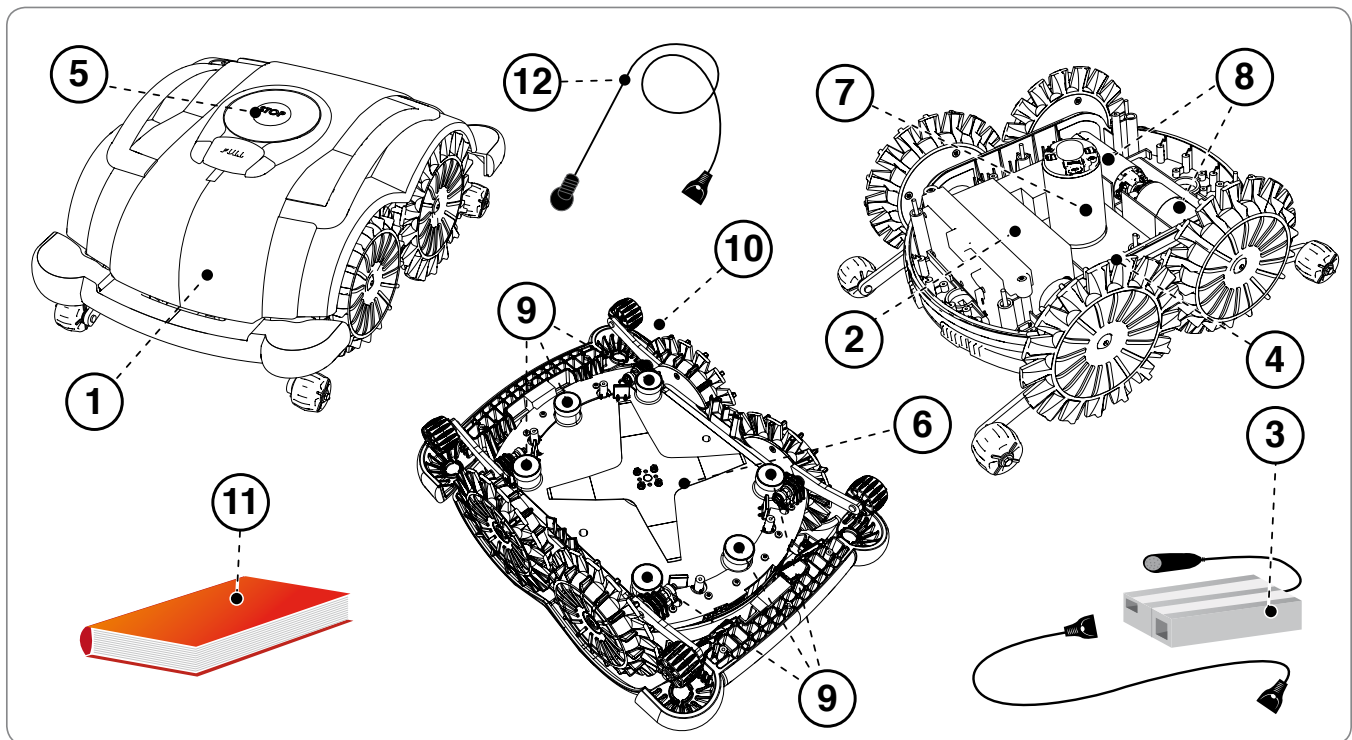
El máximo de superficie de hierba que el robot puede rasar está condicionado por una serie de factores. Los principales son:

- características del área (perímetros irregulares, superficie no uniforme, fraccionamiento del área, etc.).
- características del césped (tipo y altura de la hierba, humedad, etc.).
- condiciones de la cuchilla (bien afilada, libre de residuos e incrustaciones, etc.).
- modelo del robot y tipo de baterías instaladas.

ÓRGANOS PRINCIPALES

MODELO	7060DE0
versión	A
① Robot	✓
② Baterías de acumuladores	✓
③ Alimentador	✓
④ Tarjeta electrónica	✓
⑤ Teclado de mandos	✓
⑥ Cuchilla de corte	✓
⑦ Motor eléctrico	✓
⑧ Motor eléctrico	✓
⑨ Sensores	✓
⑩ Sensores de cárcava	✓
⑪ Manual de uso	✓
⑫ Clavijas de recarga	✓

ES



El equipo se entrega debidamente embalado. Durante el desembalaje, sacarlo con cuidado y controlar que los componentes estén en buen estado.



Cautela - Advertencia

Mantener lejos de recién nacidos y de los niños pequeños las películas y contenedores de plástico, ¡peligro de asfixia!



Importante

Conservar el material de embalaje para usos posteriores.

PLANIFICACIÓN DE LA INSTALACIÓN DEL EQUIPO

La instalación del robot no comporta intervenciones difíciles, pero exige un mínimo de planificación preliminar para definir la mejor zona de instalación del grupo alimentador.

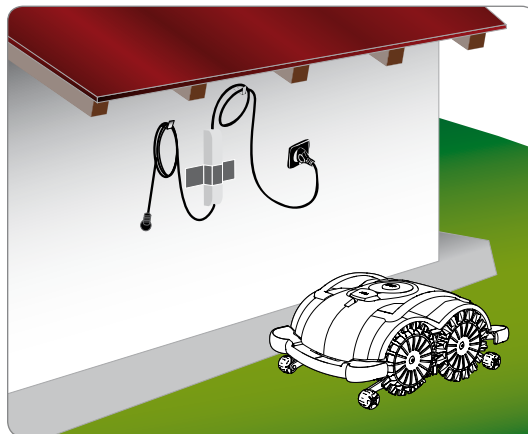
Situar el grupo alimentador de corriente en una zona de fácil acceso.

- El alimentador debe estar en un lugar bien ventilado, protegido de los agentes atmosféricos y de la luz directa del sol.
- El alimentador no debe estar en contacto directo con el suelo o con ambientes húmedos.



Cautela - Advertencia

Colocar el alimentador en una zona fuera del alcance de los niños. Por ejemplo, a una altura superior a 160 cm. (63 ").



Cautela - Advertencia

Para poder realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes en materia. Para funcionar con total seguridad, el equipo eléctrico, al que se se conecta el alimentador, debe estar provisto de una instalación de puesta a tierra que funcione correctamente. El circuito incluido debe protegerse con un interruptor diferencial (RCD) con una corriente de activación no superior a 30 mA.



Importante

Se aconseja instalar el grupo en un armario para componentes eléctricos (de exteriores o interiores), provisto de cierre con llave y bien ventilado para mantener una correcta circulación del aire.



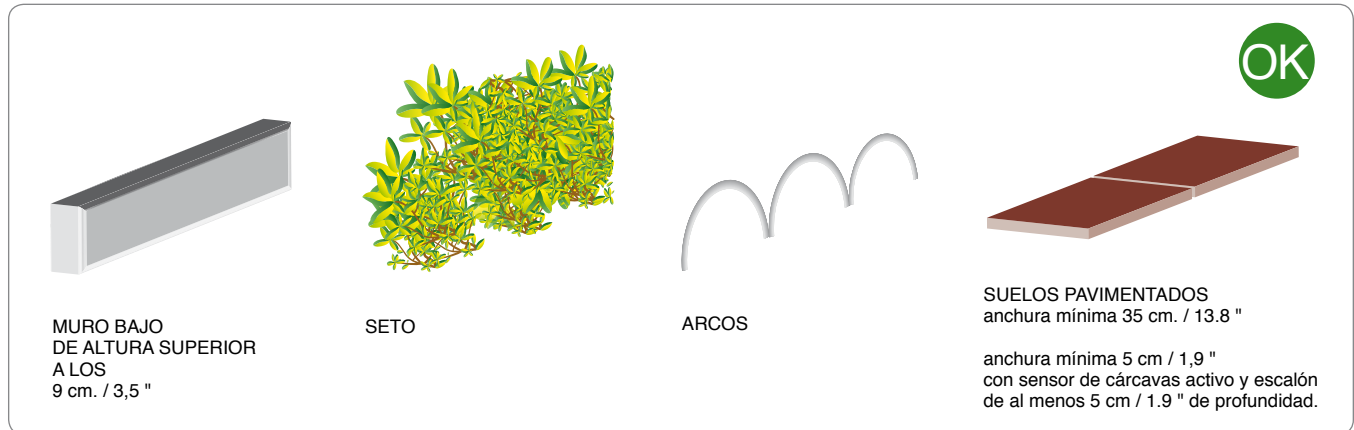
Cautela - Advertencia

Proceder de manera que el acceso al alimentador se permita únicamente a las personas autorizadas.

preparación del césped a cortar

1. Asegurarse de que el terreno a rasar sea uniforme y sin agujeros, piedras u otros obstáculos. Caso contrario, efectuar las necesarias operaciones de acondicionamiento. Si hubiera obstáculos que no pueden eliminarse, las zonas de que se trate deben protegerse del modo más adecuado.
2. Comprobar que las distintas zonas a rasar no superen las pendientes admisibles (ver "Datos técnicos").

El robot se mueve libremente por el prado gracias a unos sensores que reconocen la presencia del manto herboso. El jardín deberá controlarse convenientemente, ya que debe estar preparado para que el robot disponga del espacio necesario para reconocer la falta de hierba. Respetar puntualmente las indicaciones que se dan a continuación para utilizar el robot correctamente y en condiciones de seguridad.

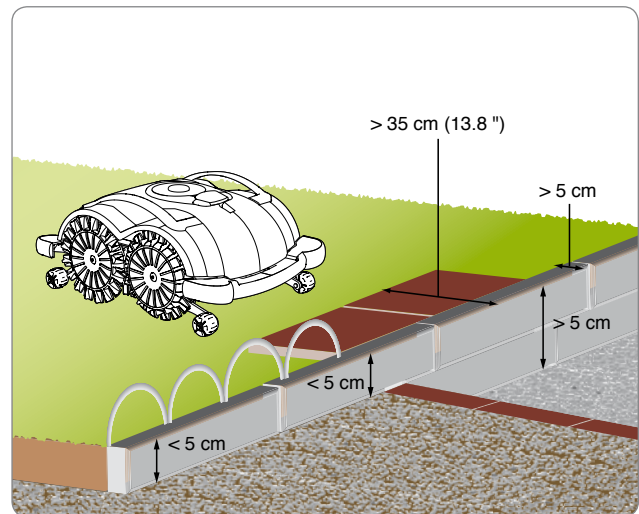


Tipos de límites/protecciones que se pueden utilizar para circunscribir la zona de trabajo del robot.

Pavimentación

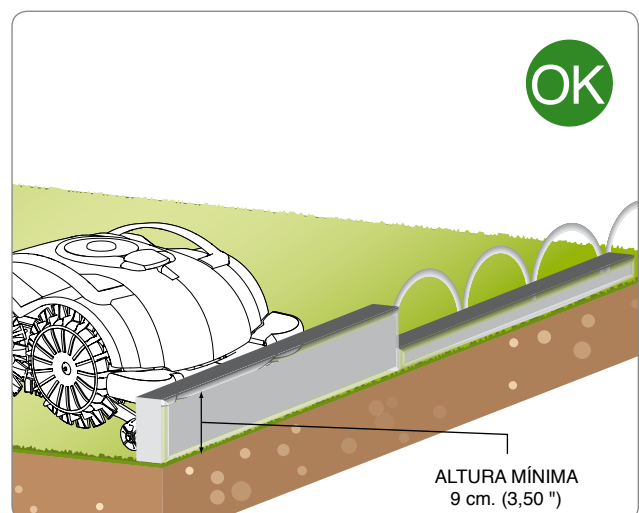
El robot con el sensor de cárcavas activo requiere un bordillo de al menos 5 cm y un escalón con una profundidad mínima de 5 cm. Los bordillos de anchura inferior a 5 cm o los escalones de profundidad de menos de 5 cm deben protegerse añadiendo elementos de pavimentación o, como alternativa, colocando arcos en el terreno, como se indica en la figura, de manera que el robot choque con ellos y cambie de dirección.

El robot no dotado de sensor de cárcavas, o con el sensor de cárcavas desactivado, necesita una pavimentación de al menos 35 cm para detenerse en condiciones de seguridad y cambiar de dirección.



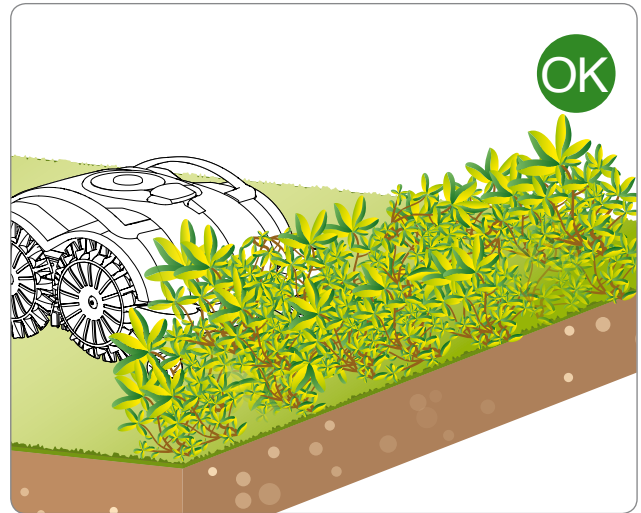
Muro bajo

El muro bajo que delimita el área de trabajo debe tener en todo caso una altura superior a los 9 cm (3,54 "). Si su altura fuera inferior, será necesario proteger el área con arcos o con una pavimentación adecuada.



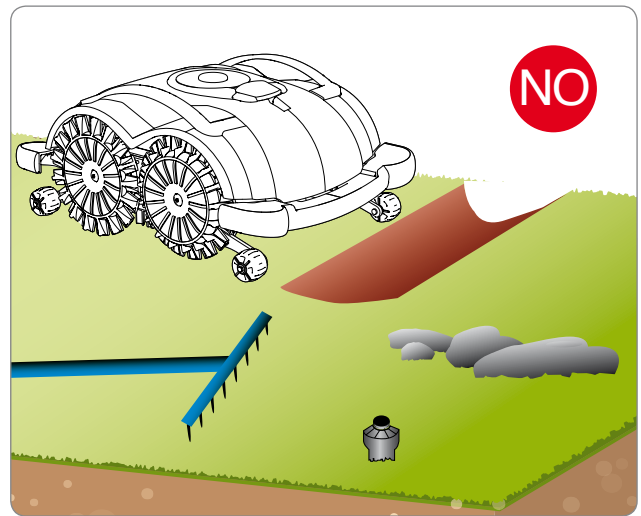
Seto

La zona de trabajo también puede delimitarse satisfactoriamente con setos.



Agujero

La zona de trabajo no debe delimitarse con fosas o agujeros, que no deberán existir tampoco dentro de la zona herbosa a rasar. Antes de la puesta en funcionamiento del robot, controlar que en el césped no haya juguetes, guijarros, piedras, bocas de riego u otros objetos que sobresalgan del terreno y que podrían impedir el correcto funcionamiento o causar daños a la cuchilla.



Obstáculos y protecciones

Las ilustraciones representan un ejemplo de elementos internos y periféricos a la zona de trabajo correcta. Si se presentasen elementos como raíces o cables descubiertos, será necesario delimitar el perímetro de dichos elementos con pavimentaciones, muros bajos o barreras para evitar problemas de funcionamiento del robot. No es necesario delimitar elementos (árboles, postes, etc., ref. fig. obstáculos) que no supongan un obstáculo al funcionamiento normal del robot.



Raíces

Evitar por todos los medios dejar dentro de la zona de trabajo zonas no delimitadas por barreras y que impidan el buen funcionamiento del robot (raíces, tuberías externas, herramientas de trabajo, etc.).



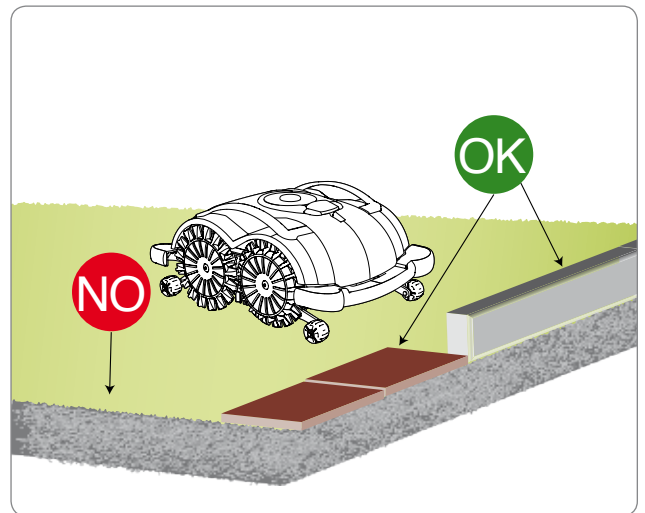
ES

Pedregullo



Peligro - Atención

El robot no reconoce correctamente el pedregullo, la hojarasca o las piedrecillas usadas como elementos de delimitación del césped. Proteger la zona de césped con otros elementos de delimitación.

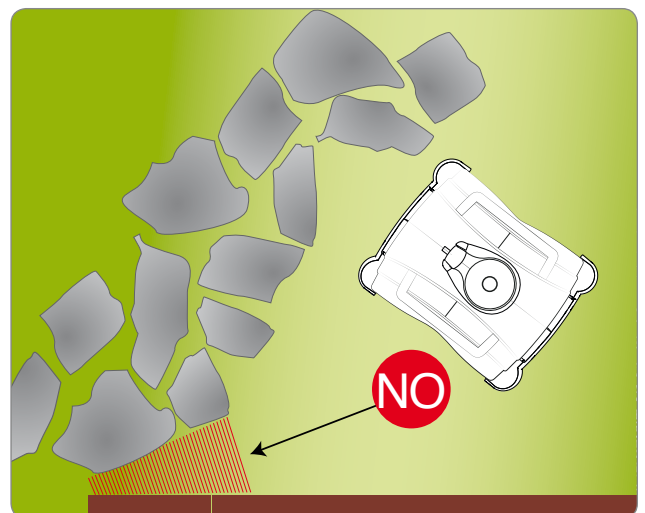


Ángulo agudo



Peligro - Atención

En las zonas de césped terminadas en una parte muy estrecha como la mostrada en la figura, el robot no podrá moverse ágilmente. Excluir la zona de césped porque causaría la salida del robot.



PENDIENTES

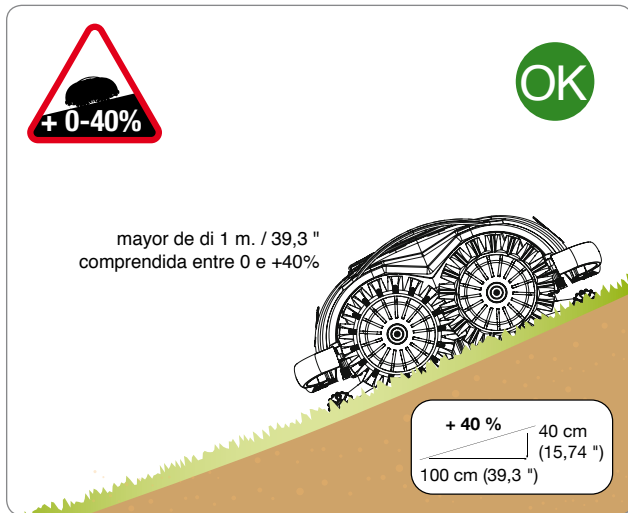
Comprobar que las distintas zonas a rasar no superen las pendientes admisibles (ver "Datos técnicos"). Las zonas que presenten pendientes superiores o con características no compatibles con el buen funcionamiento del robot (ver puntos siguientes) no podrán ser rasadas. En caso de pendientes superiores, es necesario delimitarlas.



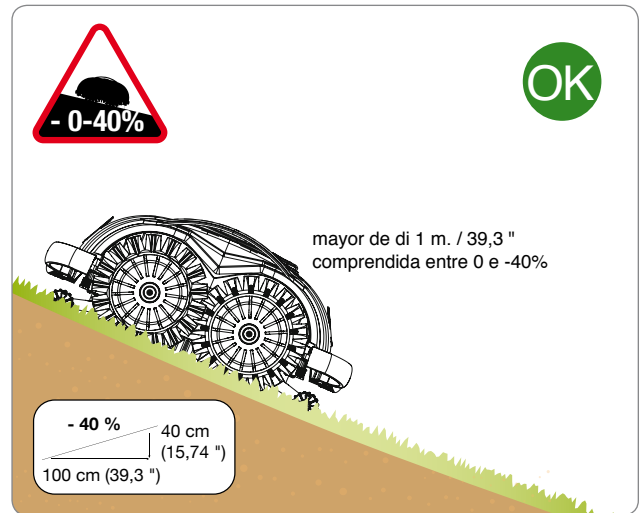
Importante

Los sensores del robot le permiten reconocer las pendientes que no puede afrontar y provocan la inversión de la dirección de marcha a fin de evitar vuelcos o problemas de funcionamiento. Pese a ello, y para mayor seguridad y protección del robot, es siempre necesario delimitar las zonas que presentan pendientes que el robot no puede afrontar. En caso de pendiente al límite de las especificaciones recomendadas, es aconsejable controlar el robot las primeras veces que se utiliza.

SUBIDA



BAJADA



El Robot tiene la capacidad de afrontar desniveles con inclinaciones de hasta 40% previsto que incremente en una distancia superior a un metro.

PENDIENTES PRONUNCIADAS

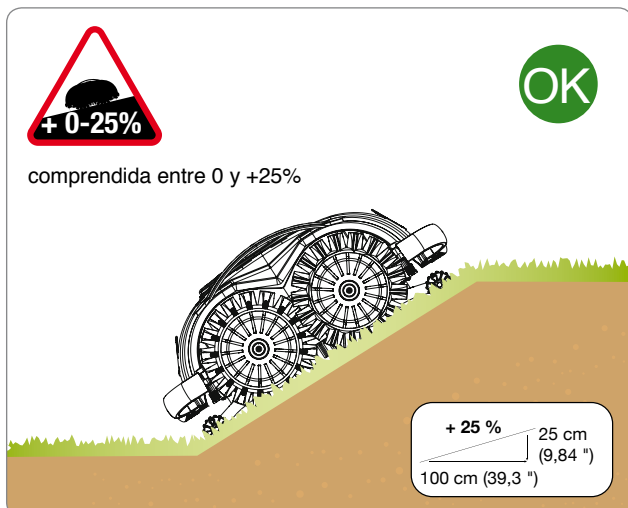
En caso de cambio de pendiente repentina (superior a 25%) el sistema de seguridad del robot la interpreta como una situación anormal, de modo que invierte la dirección de la marcha para devolver el robot a condiciones de seguridad y proseguir cortando el césped. También interpretará como cambio de pendiente la presencia de árboles cuyo tronco asciende gradualmente del terreno, o piedras colocadas que delimiten suavemente la separación entre un parterre y el manto herboso.



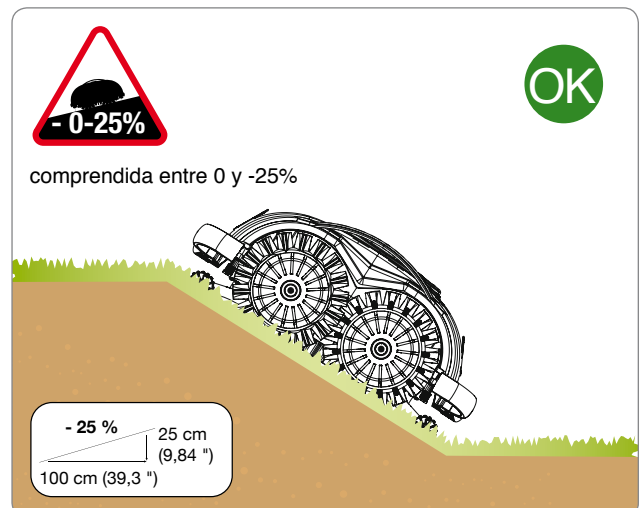
Importante

En caso de pendiente al límite de las especificaciones recomendadas, es aconsejable controlar el robot las primeras veces que se utiliza.

SUBIDA



BAJADA



El Robot tiene la capacidad de afrontar desniveles con inclinaciones de hasta 25% si el desnivel se presenta abruptamente.

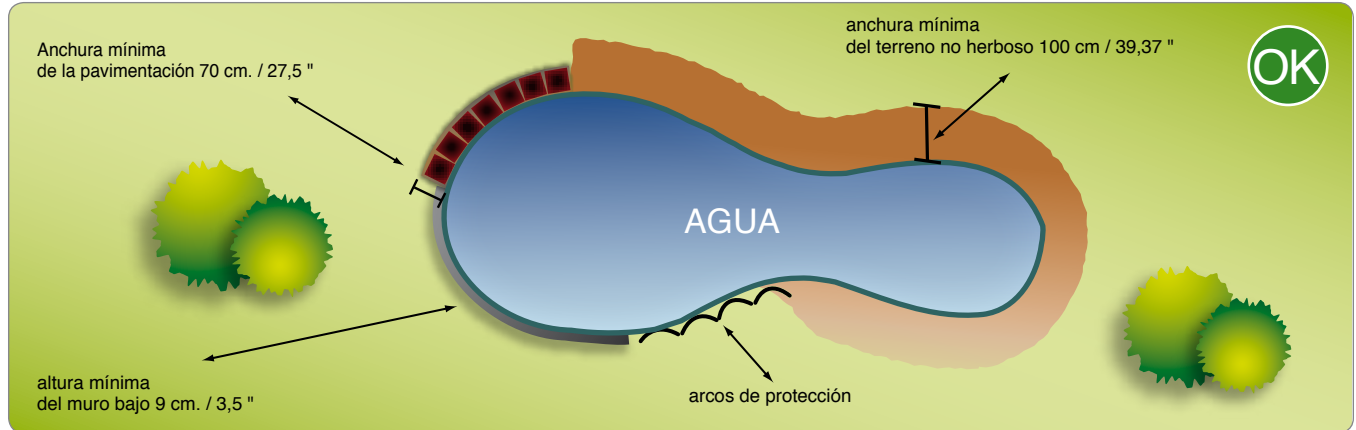


Importante

Las zonas que presentan pendientes superiores a las admitidas no pueden rasarse con el robot.

POSIBLES ELEMENTOS INTERNOS DEL ÁREA DE TRABAJO Y DISTANCIAS DE SEGURIDAD CORRESPONDIENTES

PREPARACIÓN ADECUADA PARA PISCINA



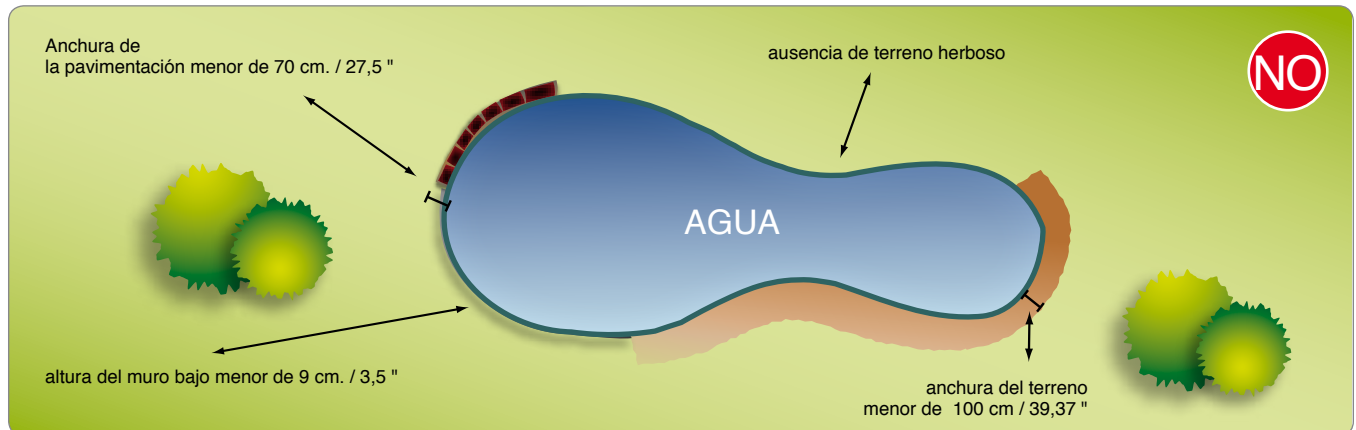
La figura representa una zona de trabajo correctamente delimitada para un funcionamiento ideal del robot.



Importante

El follaje es identificado como césped. En caso haya follaje, es necesario aumentar las distancias no menos de 20 cm (7,88 ")

PREPARACIÓN NO ADECUADA PARA PISCINA



La figura representa una zona de trabajo donde no se han delimitado correctamente las zonas operativas del robot, impidiendo su regular funcionamiento.



Importante

El usuario debe efectuar los reglajes según los procedimientos descritos en el manual. No debe efectuar ningún tipo de reglaje que no haya sido indicado expresamente en el manual. Los posibles reglajes extraordinarios, que no hayan sido indicados expresamente en el manual, deben ser realizados, únicamente, por personal de los Centros de Asistencia Autorizados del Fabricante.

REGLAJE DE LA ALTURA DE CORTE

1. Parar el robot en condiciones de seguridad pulsando la tecla "ON/OFF" (ver "Parada del robot en condiciones de seguridad").
2. Volcar el robot y apoyarlo sin causar daños a la cubierta.



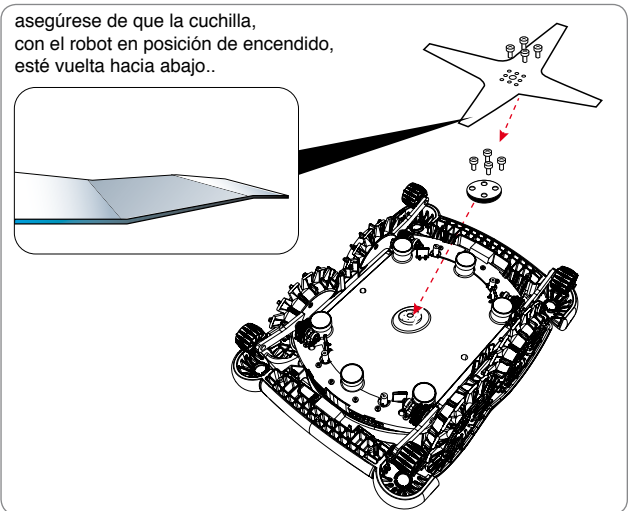
Importante

Usar guantes de protección para evitar el peligro de cortes en las manos.

3. Aflojar los tornillos para desmontar la cuchilla.
4. Poner o sacar el separador para regular la altura de corte.
5. Poner de nuevo la cuchilla en su posición correcta y apretar los tornillos.
6. Girar el robot, poniéndolo de nuevo en posición de funcionamiento.

COLOCACIÓN SEPARADORES Y DE LA CUCHILLA CON TORNILLOS

asegúrese de que la cuchilla, con el robot en posición de encendido, esté vuelta hacia abajo..



ES



Importante

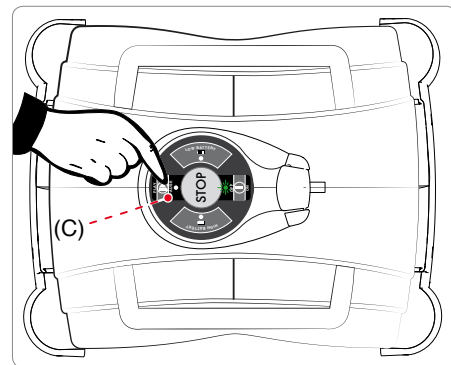
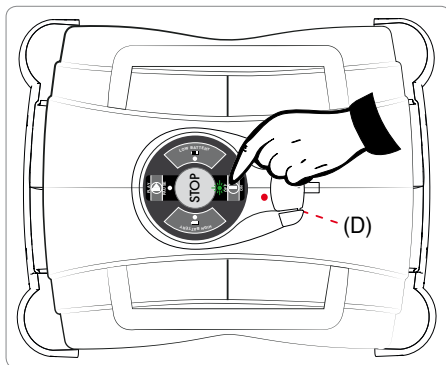
Reducir la altura de corte gradualmente. Se aconseja añadir los separadores cada 2-3 días para así alcanzar la altura ideal del manto herboso de forma gradual.



Importante

- La primera vez que se utilice el robot, se aconseja leer atentamente todo el manual y asegurarse de haberlo comprendido en su totalidad, y en particular haber entendido todas las informaciones en relación con la seguridad.
- Utilizarlo únicamente conforme a los usos previstos por el Fabricante y no alterar los dispositivos para obtener prestaciones distintas de las operativas.
- Evitar utilizar el robot y sus unidades periféricas en condiciones meteorológicas adversas, en particular cuando hay riesgo de rayos.

DESCRIPCIÓN DE LOS MANDOS DEL ROBOT



La ilustración representa la posición de los mandos montados en la máquina.

D. ON/OFF: pulsar para encender o apagar el robot.

C. PLAY/PAUSE: pulsar para encender o detener en stand-by el robot.

SIGNIFICADO DE LAS COMBINACIONES DE LED

ROBOT EN FUNCIONAMIENTO

A. HIGH BATTERY: ● (LED VERDE ENCENDIDO FIJO)
nivel de baterías ideal.

B. LOW BATTERY: ① (LED ROJO 1 PARPADEO)
nivel de baterías medio.

● (LED ROJO ENCENDIDO FIJO)
nivel de baterías bajo.

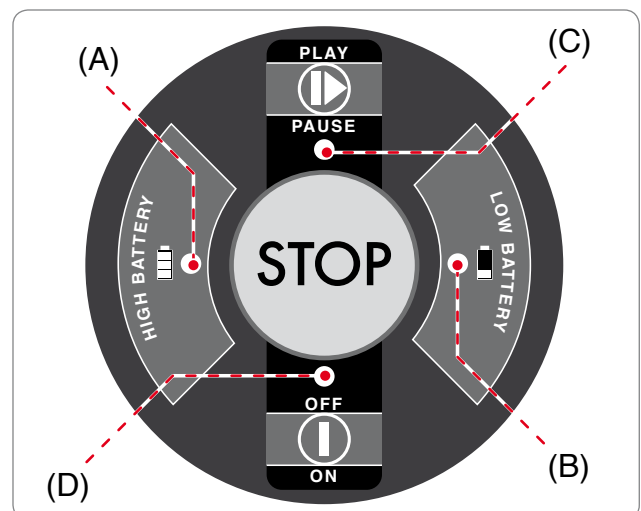
C. PLAY/PAUSE: ● (LED AMARILLO ENCENDIDO FIJO)
en pausa, en pausa por baterías bajas.

● (LED AMARILLO PARPADEO LENTO)
Robot en standby. Al pulsar la tecla PLAY/
PAUSE el robot muestra el estado de los
LED.

① (LED AMARILLO 1 PARPADEO)
el césped está cortado.

② (LED AMARILLO 2 PARPADEOS)
no hay hierba.

D. ON/OFF: ● (LED VERDE ENCENDIDO FIJO)
robot en funcionamiento.



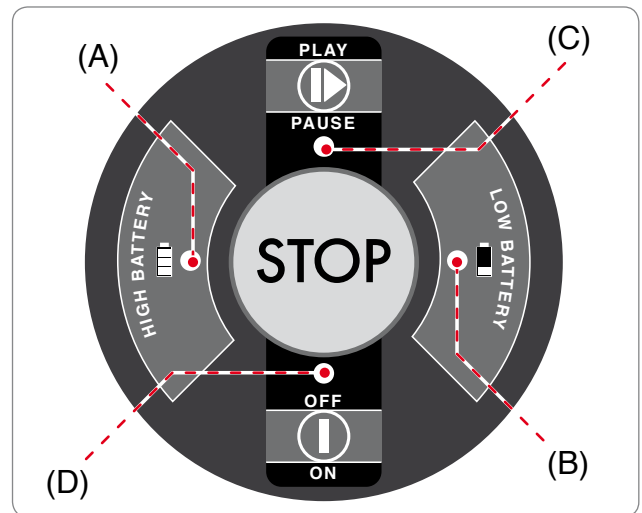
ROBOT EN RECARGA

A. HIGH BATTERY: ● (LED VERDE ENCENDIDO FIJO)
nivel de baterías ideal.

① (LED VERDE 1 PARPADEO)
nivel de baterías medio.

B. LOW BATTERY: ● (LED ROJO ENCENDIDO FIJO)
nivel de baterías bajo.

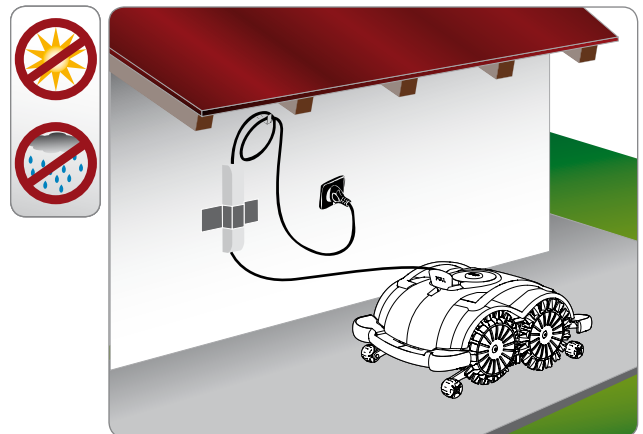
C. ON/OFF: ● (LED VERDE ENCENDIDO FIJO)
robot en funcionamiento.



PUESTA EN SERVICIO

1. Comprobar que el manto herboso del prado a rasar tenga una altura compatible con el correcto funcionamiento del robot (ver características técnicas).
2. Regular la altura de corte deseada (ver regulación de la altura de corte).
3. Comprobar que la zona de trabajo esté correctamente delimitada y no presente obstáculos al funcionamiento del robot, como se indica en la sección "Preparación y delimitación de las zonas de trabajo" y siguientes.
4. Situar el robot en las inmediaciones de la zona de recarga.
5. Levantar el portillo del conector de recarga. Enchufar el conector de recarga. Una vez efectuada la conexión, el robot se enciende automáticamente para mostrar el nivel de carga de las baterías. (ver "significado de la combinación de Leds").
6. Una vez terminada la carga, desconectar el robot y pulsar la Tecla "OFF/ON". Las baterías, en la primera recarga, deben permanecer conectadas al menos durante 4 horas.
7. Situar el robot dentro del manto herboso, en una zona con hierba y al menos 1 m (40,00 ") de separación de cualquier obstáculo.
8. Pulsar la tecla "ON/OFF" y esperar unos segundos hasta que el robot se encienda completamente.
9. Pulsar la tecla "PLAY/PAUSE" para encender el robot.

Una vez que el robot se haya parado por los motivos descritos en el capítulo "Parada del Robot", aplicar las condiciones de seguridad de la parada y situar nuevamente el robot en la zona del alimentador para la recarga.



Importante

Para un corte de mejor calidad y para un correcto funcionamiento de los sensores de reconocimiento del prado, no encender el robot en caso de lluvia o de fuerte humedad. El mejor resultado se obtiene en las horas centrales del día.

PUESTA EN SERVICIO MEDIANTE APP

El robot dispone de un dispositivo Bluetooth incorporado para programarlo y controlarlo desde el smartphone.

Descargar la aplicación Google Play o Apple Store mediante un smartphone o tablet. Abrir la aplicación y llevar a cabo el procedimiento guiado para conectarse al Robot.

El código PIN de primer acceso viene definido de fábrica como "0000"; este PIN debe modificarse lo antes posible para garantizar la seguridad del robot.

La aplicación permite:

- encender y parar el robot;
- encender el robot retrasando la salida;
- guiar el robot durante el corte;
- modificar el estado de los sensores;
- visualizar el estado, las alertas y posibles errores del robot.

PUESTA EN SERVICIO CON SALIDA RETRASADA

Si es necesario, el robot puede encenderse y ponerse en marcha retrasando el momento de la salida hasta 24 horas.

Pulsar la tecla "ON/OFF" y esperar unos segundos a que el robot se encienda completamente. Pulsar brevemente la tecla "ON/OFF", intercambiando la presión, sobre 1 segundo, tantas veces como son las horas de retraso de salida.

Una vez terminada la secuencia, esperar a que el robot confirme la configuración emitiendo un número de "bip" igual al número de horas de retraso de la salida.

El robot permanecerá en espera para después empezar el ciclo de trabajo en el horario establecido.



Importante

En caso de error, apagar manteniendo pulsada la tecla "OFF/ON" y proceder de nuevo con la secuencia de puesta en marcha.

PUESTA EN SERVICIO CON SALIDA RETRASADA

Robot ya encendido en PAUSA, pulsar "OFF/ON" tantas veces como horas de retraso

x 4 veces = 4 horas

Esperar 4 Bip = 4 horas

Pulsar la tecla "PLAY/PAUSE"

El robot se queda en STAND-BY a la espera de la hora programada de inicio.

PUESTA EN SERVICIO CON SENSORES DESACTIVADOS

Para céspedes en condiciones particulares, puede encenderse el robot desactivando los sensores de reconocimiento del césped y de reconocimiento de cárcavas. Estas modalidades permite encender el robot cuando las condiciones del manto herboso no permiten su buen funcionamiento, por ejemplo con la hierba demasiado baja o con manchas de hierba dispersas.

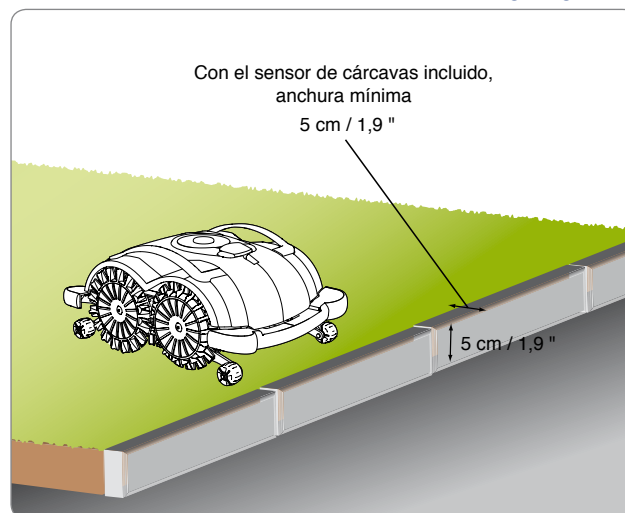
El uso de esta modalidad requiere de particular atención por parte del usuario. Se aconseja consultar al concesionario antes de utilizarla.

Cuando el robot está encendido en Pausa, estas modalidades pueden activarse conforme al siguiente procedimiento:

Sensor de hierba desactivado - sensor de cárcavas activado

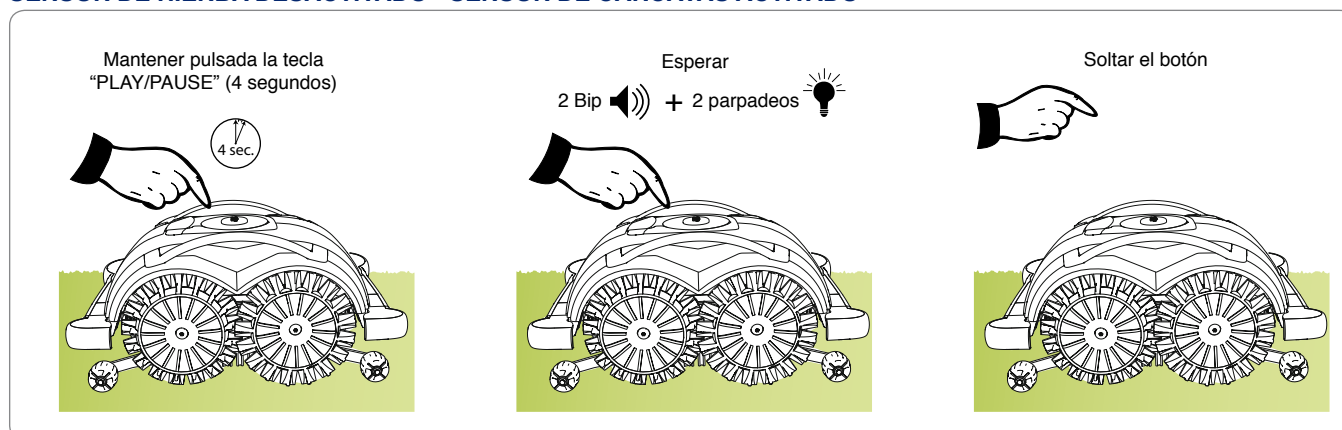
Sensor de hierba desactivado – Sensor de cárcavas activado:
Pulsar la tecla "PLAY/PAUSE" durante 4 segundos y no soltarla hasta que se escuchen 2 bip consecutivos y se visualicen 2 parpadeos del led PAUSE. Esta modalidad, que debe usarse únicamente con los 4 sensores de cárcava, permite trabajar usando únicamente los 4 sensores de cárcavas. Esta modalidad puede ser aconsejable en caso de jardines con zonas de hierba uniforme pero más baja que los sensores.

CÁRCAVAS



ES

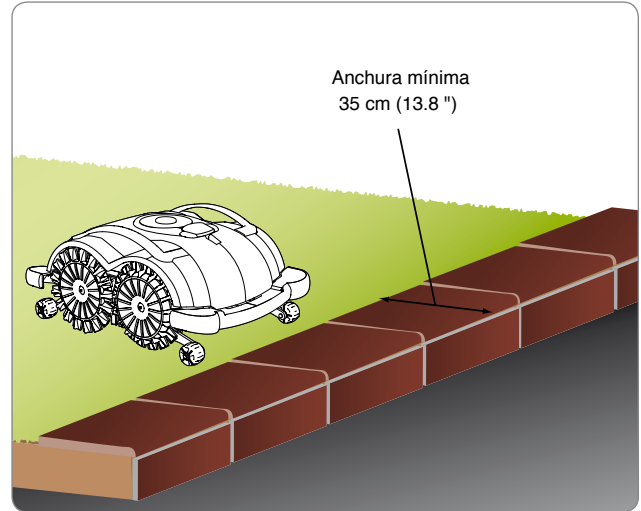
SENSOR DE HIERBA DESACTIVADO - SENSOR DE CÁRCAVAS ACTIVADO



Sensor de hierba activado – Sensor de cárcavas desactivado:

Pulsar la tecla "PLAY/PAUSE" durante 8 segundos y no soltarla hasta que se escuchen 3 bip consecutivos y se visualicen 3 parpadeos del led PAUSE. Esta modalidad, que debe usarse únicamente en los modelos dotados de sensor de cárcavas, permite trabajar solamente con los sensores frontales de reconocimiento del césped. El uso de esta modalidad puede ser aconsejable en caso de terrenos no uniformes con muchas depresiones repentinas o con la hierba corta.

SENSOR DE HIERBA



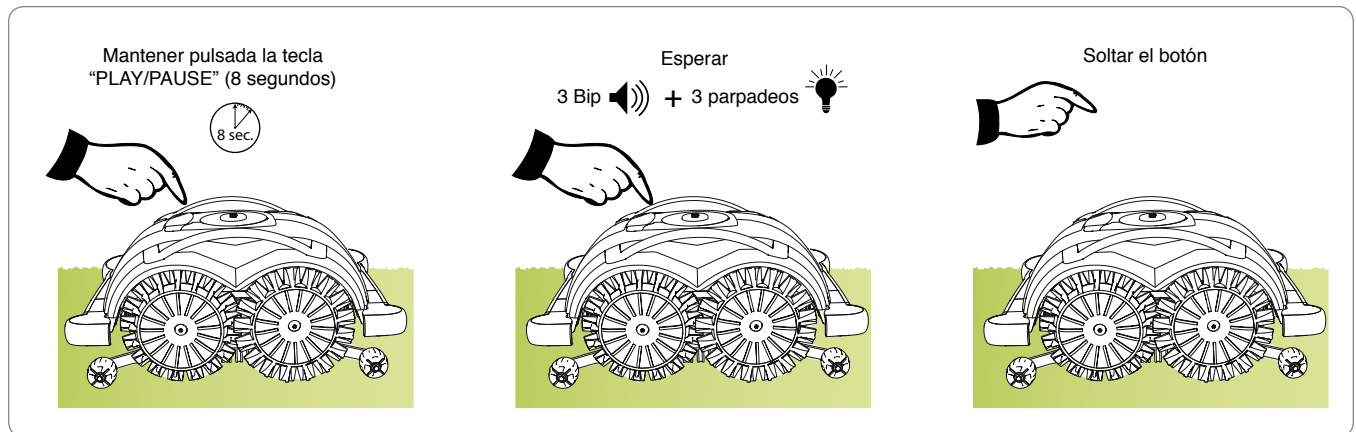
ES



Peligro - Atención

Con esta modalidad, el robot requiere de mayor espacio para invertir el sentido de la marcha. Respetar las distancias indicadas para los modelos sin sensor de cárcavas.

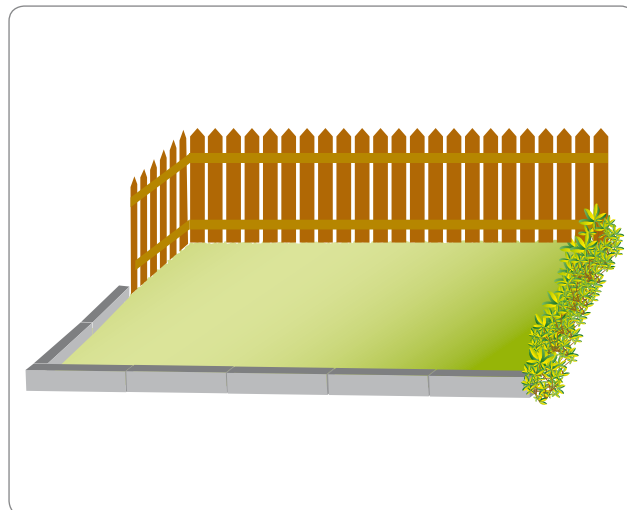
SENSOR DE HIERBA ACTIVADO - SENSOR DE CÁRCAVAS DESACTIVADO



Sensor de hierba desactivado – Sensor de cárcavas desactivado:

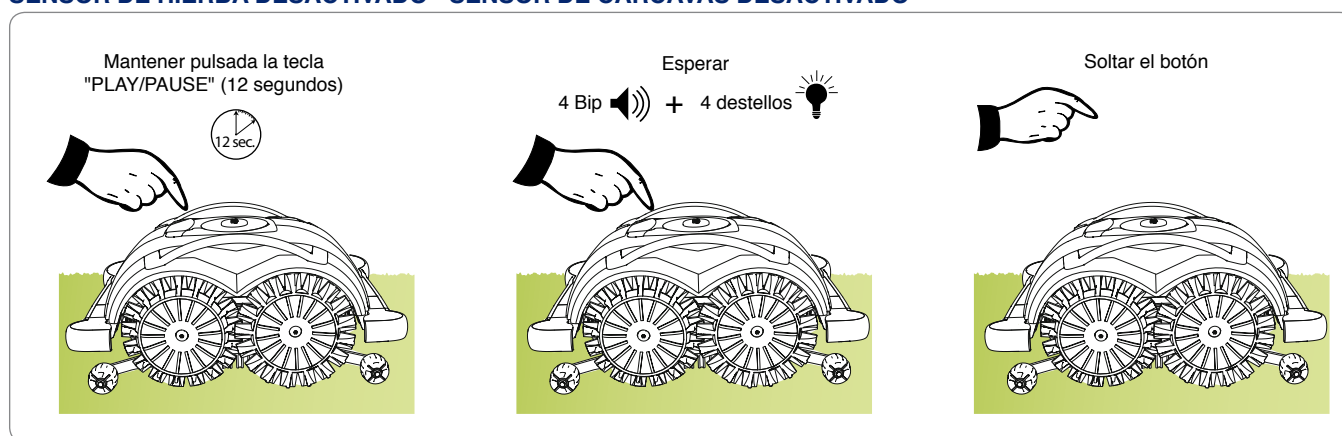
Pulsar la tecla "PLAY/PAUSE" durante 12 segundos y no soltarla hasta que se escuchen 4 bip y se visualicen 4 parpadeos del led PAUSE. Esta modalidad permite trabajar sin ningún sensor. Esta modalidad puede ser útil en céspedes que no estén en las mejores condiciones. Utilizar esta modalidad sólo si todo el perímetro del césped está protegido con un muro bajo, un vallado o un seto.

PROTECCIÓN DEL CÉSPED



ES

SENSOR DE HIERBA DESACTIVADO - SENSOR DE CÁRCAVAS DESACTIVADO



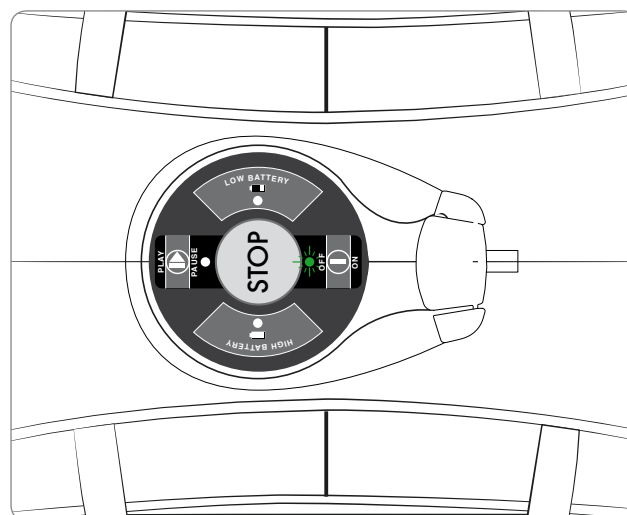
PARADA DE SEGURIDAD DEL ROBOT

Durante el uso del robot puede ser necesario pararlo en condiciones de seguridad para evitar el peligro de puesta en marcha imprevista de la cuchilla. Pulsar la tecla "STOP".



Importante

La parada del robot en condiciones de seguridad es necesaria para poder efectuar actuaciones de mantenimiento y de reparación (por ejemplo: operaciones de limpieza, regulación de la altura del corte, etc.).



PARADA DEL ROBOT

El robot se para automáticamente cuando se dan las condiciones indicadas:

- **Césped cortado:** El sensor ha detectado que el césped ya está cortado, por lo cual no es necesario cortarlo todavía más. Cargar las baterías y encender nuevamente el robot uno o dos días más tarde, en función del crecimiento de la hierba.
- **No hay hierba:** Los sensores de reconocimiento de la hierba no han detectado la presencia de hierba durante un período prolongado.
- **Baterías descargadas:** La capacidad de trabajo de las baterías se ha agotado.
- **Baterías bajo protección:** Cuando las baterías han alcanzado una capacidad inferior al nivel de las baterías descargadas, el robot se apaga completamente sin mostrar indicación alguna en los led del teclado. En ese caso, es necesario conectar el robot a la recarga. El robot no se enciende inmediatamente, como sería lo normal, sino únicamente tras unos minutos.

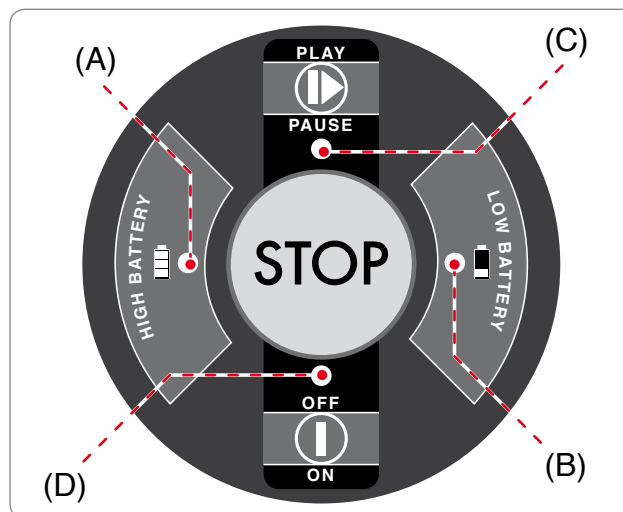
EN PAUSA

C. PLAY/PAUSE: ● (LED AMARILLO ENCENDIDO FIJO) en pausa, en pausa por baterías bajas.

● (LED AMARILLO PARPADEO LENTO) Robot en standby. Al pulsar la tecla "PLAY/PAUSE" el robot muestra el estado de los LED.

① (LED AMARILLO 1 PARPADEO) el césped está cortado.

② (LED AMARILLO 2 PARPADEOS) no hay hierba.



INACTIVIDAD PROLONGADA Y RESTABLECIMIENTO DE LA MARCHA

En caso de inactividad prolongada del robot y antes de la temporada de corte, es necesario efectuar una serie de operaciones para garantizar el correcto funcionamiento en el momento de volverlo a utilizar.

1. Recargar completamente la batería antes del almacenaje invernal. Efectuar la recarga de la batería al menos cada 5 meses.
2. A través de un distribuidor autorizado, realizar la intervención de mantenimiento programada. Dicha medida es fundamental para mantener en buenas condiciones el robot. Generalmente, la asistencia incluye las siguientes operaciones:
 - Limpieza total del bastidor del robot, de la cuchilla de corte y de todas las otras piezas móviles.
 - Limpieza interna del robot.
 - Comprobación del funcionamiento del robot.
 - Control y, si es necesario, sustitución de las piezas desgastadas como, por ejemplo, la cuchilla de corte.
 - Comprobación de la capacidad de la batería.
 - En caso necesario, el distribuidor también puede cargar el nuevo software.
3. Limpiar con cuidado el robot (véase "Limpieza robot").
4. Comprobar posibles piezas desgastadas o dañadas como por ejemplo la cuchilla de corte y valorar su sustitución.
5. Colocar el robot en un lugar protegido y seco, con temperatura ambiente adecuada de entre 10-20 ° C y que sea de difícil acceso para agentes extraños (niños, animales, otros agentes extraños, etc.). Conservar el robot a una temperatura inferior a 20° C para limitar la autocarga de las baterías.
6. Desconectar la toma de corriente del alimentador.

Reanudación del servicio

Antes de poner de nuevo en servicio el robot tras un largo período de inactividad, proceder como se ha indicado.

1. Enchufar la clavija del alimentador a la toma de electricidad.
2. Reactivar la alimentación eléctrica general.
3. Efectuar una recarga de las baterías del robot durante un mínimo de 4 horas.
4. Una vez completada la recarga de las baterías, poner el robot en funcionamiento como de costumbre.

RECARGA DE LAS BATERÍAS TRAS UN PERÍODO DE INACTIVIDAD PROLONGADA



Peligro - Atención

Se prohíbe recargar el robot en ambientes explosivos o inflamables.

Situar el robot en las inmediaciones de la zona de recarga.

1. Comprobar que el grupo alimentador esté conectado a la tensión de alimentación (110V o 220V).
2. Levantar el portillo del conector de recarga.
3. Enchufar el conector de recarga.
4. Una vez efectuada la conexión, el robot se enciende automáticamente para mostrar el nivel de carga de las baterías . (ver "significado de la combinación de Leds").

Una vez terminada la carga. Desconectar el robot y pulsar la Tecla "OFF/ON".



Importante

Efectuar la recarga de la batería al menos cada 5 meses, si se usan baterías de litio.

CONSEJOS PARA EL USO

A continuación se recogen algunas indicaciones a las que es necesario atenerse durante el uso del robot:

- incluso tras documentarse perfectamente en su funcionamiento, durante el primer uso simular algunas maniobras de prueba para localizar los mandos y las principales funciones.
- controlar el apriete de los tornillos de sujeción de los órganos principales.
- efectuar frecuentes operaciones de corte del césped para evitar que la hierba crezca en exceso.
- no utilizar el robot para cortar hierba cuya altura sea 1 cm (0,40 ") superior a la cuchilla de corte.
- si el prado dispone de una sistema de riego automático, organizar el trabajo del robot de manera que su ciclo de trabajo termine al menos 1 hora antes del comienzo de la irrigación, para evitar que se dañe y que cause daños a los dispositivos de riego. Retirar el robot del césped antes de poner en marcha el sistema de riego.
- comprobar la pendiente del terreno y asegurarse de que no supere los valores máximos permitidos, de modo que el uso del robot no cause peligros.
- durante el funcionamiento del robot, y para evitar riesgos de seguridad, asegúrese de que en la zona operativa no haya personas (sobre todo niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Para evitar dicho riesgo, se aconseja programar la actividad productiva del robot en horarios adecuados.
- no encender el robot en caso de lluvia o de humedad intensa. Los mejores resultados se obtienen en las horas centrales del día.



Importante

Durante las operaciones de mantenimiento, usar las protecciones individuales indicadas por el Fabricante, especialmente si se trabaja con la cuchilla. Antes de efectuar las operaciones de mantenimiento, asegúrese de que el robot esté parado en condiciones de seguridad (ver “Parada del robot en condiciones de seguridad”).

TABLA DE INTERVALOS DE MANTENIMIENTO PROGRAMADO

Frecuencia	Componente	Tipo de intervención	Referencia
Cada semana	Cuchilla	Limpiar y controlar la eficiencia de la cuchilla. Si la cuchilla está doblada a causa de un choque o si está muy desgastada, sustituirla	Véase “Limpieza robot” Véase “Sustitución cuchilla”
	Sensores de cárcavas	Eliminar el exceso de hierba. Si los sensores están dañados, sustituirlos	Ver “Sustitución de los sensores de cárcavas”
Cada mes	Robot	Efectuar la limpieza	Véase “Limpieza robot”
Una vez al año o al final de la temporada de corte	Robot	Efectuar la revisión periódica en un centro de asistencia autorizado	Véase “Inactividad prolongada y restablecimiento de la marcha”

LIMPIEZA DEL ROBOT

1. Parar el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada del robot en condiciones de seguridad”).



Cautela - Advertencia

Usar guantes de protección para evitar el peligro de cortes en las manos.

2. Limpiar todas las superficies externas del robot con una esponja humedecida con agua templada y jabón neutro. Retorcer enérgicamente la esponja para eliminar el exceso de agua antes de usar.



Cautela - Advertencia

Si se usa demasiada agua durante la limpieza, ésta puede entrar en el robot y causar desperfectos en los componentes eléctricos.

3. No utilizar disolventes o gasolina, que podrían dañar las superficies pintadas y los componentes de plástico.
4. No lavar las partes internas del robot. Tampoco deben utilizarse chorros de agua a presión, que dañarían los componentes eléctricos y electrónicos.



Cautela - Advertencia

Para no causar daños irreversibles a los componentes eléctricos y electrónicos, nunca sumergir parcial o totalmente el robot en agua, ya que el aparato no es hermético.

5. Controlar la parte inferior del robot (zona de cuchilla de corte y ruedas) y quitar las incrustaciones y/o los restos que podrían obstaculizar el buen funcionamiento del robot.
6. Para eliminar las incrustaciones y/o residuos de la cuchilla, utilizar un cepillo adecuado.
7. Controlar el afilado de la cuchilla de corte. Afilarse si es necesario.

LOCALIZACIÓN DE AVERÍAS


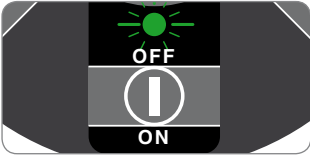



Las informaciones que se recogen a continuación tienen la finalidad de ayudar a identificar y corregir posibles anomalías y defectos de funcionamiento que podrían presentarse durante el uso. Algunas averías pueden ser resueltas por el usuario; otras requieren una concreta capacitación técnica o determinadas capacidades que sólo pueden ser aplicadas por personal capacitado con experiencia reconocida y adquirida en el sector específico de intervención.



Cautela - Advertencia

Parar el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada de seguridad del robot”) en caso de que sea necesario inspeccionar el robot para evitar el peligro de puesta en marcha imprevista de la cuchilla.

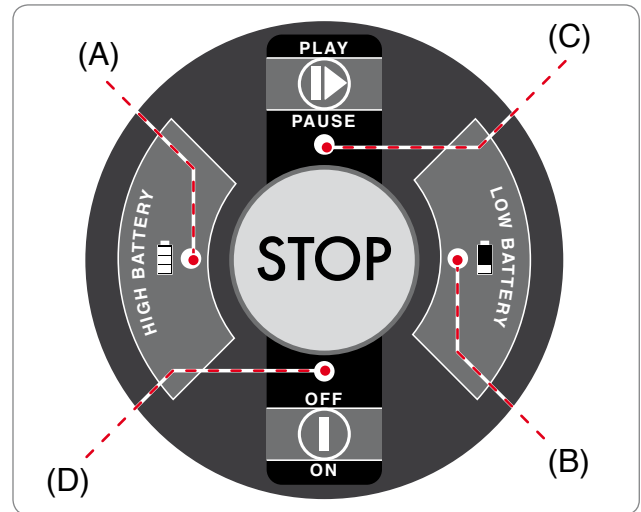
Inconveniente	Causas	Remedios
Vibraciones anómalas El robot hace mucho ruido	Cuchilla de corte dañada.	Sustituir con una cuchilla nueva (ver “Sustitución de la cuchilla”).
	Cuchilla de corte atascada con residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.).	<p>Para el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada del robot en condiciones de seguridad”).</p> <p>Cautela - Advertencia</p> <p>Usar guantes de protección para evitar el peligro de cortes en las manos.</p> <p>Desatascar la cuchilla.</p>
	El robot se ha encendido con obstáculos demasiado cercanos (menos de 1 m, (40,00 ") de distancia) o en presencia de obstáculos imprevistos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.).	<p>Para el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada del robot en condiciones de seguridad”).</p> <p>Quitar los obstáculos y encender de nuevo el robot .</p>
	Motor eléctrico averiado.	Llamar al centro de asistencia autorizado más cercano para reparar o sustituir el motor.
	Hierba demasiado alta.	<p>Regular la altura de corte deseada (ver “Regulación de la altura del corte”).</p> <p>Efectuar un corte preliminar de la zona con un cortacéspedes normal.</p>
El césped de la zona de trabajo no queda completamente cortado.	Horas de trabajo insuficientes	Revisar el robot todos los días
	Cuchilla de corte con incrustaciones y/o residuos	<p>Parar el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada del robot en condiciones de seguridad”).</p> <p>Cautela - Advertencia</p> <p>Usar guantes de protección para evitar el peligro de cortes en las manos.</p> <p>Limpiar la cuchilla de corte.</p>
	Cuchilla de corte desgastada.	Sustituir la cuchilla con un recambio original (ver “Sustitución de la cuchilla”).
	Área de trabajo excesiva con respecto a la capacidad efectiva del robot	Adecuar el área de trabajo (ver “Datos técnicos”).
	El ciclo de vida de las baterías está a punto agotarse.	Sustituir las baterías con recambios originales.
	La recarga de las baterías no se efectúa completamente.	Recargar las baterías durante un mínimo de 4 horas.

Inconveniente	Causas	Remedios
<p>El parpadeo de los led comunica “Error motor rueda”.</p> <p>(1 PARPADEO del led verde ON/OFF - error motor derecho). (2 PARPADEOS del led verde ON/OFF - error motor izquierdo)</p> 	<p>Terreno accidentado o con obstáculos que impiden el movimiento.</p>	<p>Asegurarse de que el terreno a rasar sea uniforme y sin agujeros, piedras u otros obstáculos. En caso contrario, efectuar las necesarias operaciones de acondicionamiento (ver “Preparación y delimitación de las zonas de trabajo”).</p>
<p>el parpadeo de los led comunica “Error motor/ cuchilla”.</p> <p>(3 PARPADEOS consecutivos del led verde ON/OFF).</p> 	<p>Cuchilla de corte dañada.</p>	<p>Sustituir la cuchilla con una nueva (ver “Sustitución de la cuchilla”).</p>
	<p>Cuchilla de corte atascada con residuos (cintas, cuerdas, fragmentos de plástico, etc.)</p>	<p>Parar el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada del robot en condiciones de seguridad”).</p>  <p>Cautela - Advertencia</p> <p>Usar guantes de protección para evitar el peligro de cortes en las manos. Desatascar la cuchilla.</p>
	<p>El robot se ha encendido en un lugar con obstáculos demasiado cercanos - menos de 1 m, (40,00 " - de distancia) o en presencia de obstáculos imprevistos (ramas caídas, objetos olvidados, etc.).</p>	<p>Parar el robot en condiciones de seguridad (ver “Parada del robot en condiciones de seguridad”).</p> <p>Quitar los obstáculos y encender de nuevo el robot.</p>
	<p>Motor eléctrico averiado.</p>	<p>Reparar o sustituir el motor en el centro de Asistencia autorizado más cercano.</p>
	<p>Hierba demasiado alta.</p>	<p>Aumentar la altura de corte deseada (ver “Regulación de la altura del corte”). Efectuar un corte preliminar de la zona con un cortacésped normal.</p>
<p>El parpadeo de los led comunica “Error de volcado”.</p> <p>(4 PARPADEOS consecutivos del led verde ON/OFF).</p> 	<p>Terreno con excesiva pendiente o con bordes no delimitados.</p>	<p>Revisar las reglas de instalación. (ver “Preparación y delimitación de las zonas de trabajo”).</p>
<p>El parpadeo de los led comunica “Error cárcavas”.</p> <p>(5 PARPADEOS consecutivos del led verde ON/OFF).</p> 	<p>Sensor de vuelco averiado.</p>	<p>Probar de nuevo a poner el robot en funcionamiento. En caso de que el problema persista, acudir al centro de Asistencia Autorizado más cercano para reparar el robot.</p>
	<p>Durante el encendido, el robot no detecta correctamente la información de los sensores de cárcavas.</p>	<p>Limpiar los sensores y encender nuevamente el robot. Si el problema persiste, considerar la posibilidad de encender el robot con los sensores de cárcavas desactivados, en caso contrario contactar al centro de Asistencia autorizado más cercano.</p>
<p>El alimentador no se enciende.</p>	<p>Falta tensión de alimentación.</p>	<p>Comprobar que la conexión a la toma de corriente del alimentador sea correcta.</p>

SEÑALES DE ERROR

D. ON/OFF:

- ① (LED VERDE 1 PARPADEO)
error motor derecho.
- ② (LED VERDE 2 PARPADEOS)
error motor izquierdo.
- ③ (LED VERDE 3 PARPADEOS)
error cuchilla.
- ④ (LED VERDE 4 PARPADEOS)
error volcado.
- ⑤ (LED VERDE 5 PARPADEOS)
error de los sensores de cárcavas.



ES

SUSTITUCIONES COMPONENTES

RECOMENDACIONES PARA LA SUSTITUCIÓN DE PARTES



Importante

Realizar las operaciones de sustitución y reparación según las indicaciones dadas por el fabricante, o dirigirse al Servicio de Asistencia, cuando dichas intervenciones no estén indicadas en el manual.

SUSTITUCIÓN BATERÍAS



Importante

Sustituir las baterías en un centro de asistencia autorizado.

SUSTITUCIÓN DE LA CUCHILLA

1. Parar el robot en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”).



Importante

Usar guantes de protección para evitar peligros de cortes en las manos.

Para su sustitución, usar exclusivamente la cuchilla original adecuada para el aparato.

MODELO: 7060DE0

Código de la cuchilla de corte: 50_D0018_02

2. Volcar el robot y apoyarlo sin causar daños a la cubierta.
3. Aflojar los tornillos (B) para desmontar la cuchilla (A).
4. Poner una nueva cuchilla y apretar los tornillos.
5. Girar el robot, poniéndolo de nuevo en posición de funcionamiento.

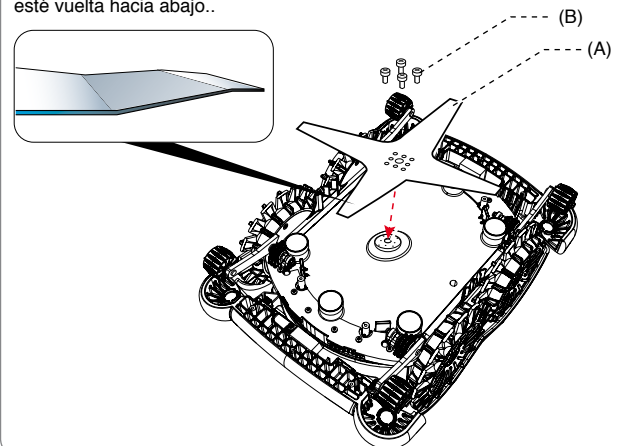


Importante

Asegúrese de que la cuchilla, con el robot en posición de encendido, esté vuelta hacia abajo.

COLOCACIÓN DE LA CUCHILLA CON TORNILLOS

asegúrese de que la cuchilla, con el robot en posición de encendido, esté vuelta hacia abajo..



DESGUACE DEL ROBOT

- Este producto, al final de su vida útil, se clasifica como RAEE (residuos de aparatos eléctricos y electrónicos), por lo cual se prohíbe eliminarlo en calidad de residuo doméstico normal, residuo urbano mixto (no diferenciado), o residuo urbano separado (diferenciado).
- El usuario, al eliminarlo, debe asegurarse de que el producto se recicle respetando los requisitos legales locales; en particular, debe obligatoriamente separar los componentes eléctricos y electrónicos y eliminarlos en modo diferenciado en los correspondientes centros de recogida autorizados para la recogida de RAEE, o bien entregar el producto en buen estado al vendedor en el momento de efectuar una nueva compra. La eliminación ilegal de Residuos de Aparatos Eléctricos y Electrónicos (RAEE) se castiga con sanciones establecidas por las legislaciones vigentes en el territorio en que se comprueba la infracción.
- La presencia de sustancias peligrosas en los aparatos eléctricos y electrónicos tiene un potencial efecto nocivo en el medio ambiente y en la salud humana, por lo cual es fundamental el papel del usuario a la hora de contribuir a la reutilización, para el reciclaje o cualquier otra forma de recuperación de los RAEE.
- Todos los componentes, que deben separarse y eliminarse en modo específico, están marcados con una señal específica.



ES



Peligro - Atención

RAEE- Los residuos de aparatos eléctricos y electrónicos (RAEE) pueden contener sustancias peligrosas con efectos potencialmente nocivos para el medio ambiente y para la salud de las personas. Es obligatorio efectuar la eliminación de los RAEE en modo correcto y sólo en los centros de recogida para ello dispuestos.

- Embalaje - El embalaje del producto está hecho con materiales reciclables y debe someterse a eliminación en modo sostenible en los contenedores de recogida para ello dispuestos o en los correspondientes centros de recogida autorizados.
- Baterías - Las baterías viejas o agotadas contienen sustancias nocivas para el medio ambiente y para la salud humana, de modo que no deben eliminarse con los residuos domésticos normales. El usuario tiene la obligación de eliminar las baterías en modo sostenible en los contenedores de recogida para ello dispuestos en los correspondientes centros autorizados para la recogida.

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY

declara bajo su propia responsabilidad que el producto:

robot cortacésped automático alimentado con batería, modelos 7060DE0, es conforme a los requisitos esenciales de seguridad, salud y protección del medio ambiente previstos por las siguientes directivas de la Unión Europea:

directiva de máquinas 2006/42/CE, directiva de compatibilidad electromagnética 2014/30/CE, directiva Radio (RED) 2014/53/UE, directiva rohs 2011/65/CE, directiva raEE 2012/19/UE, directiva de emisión acústica ambiental 2005/88/CE;

es conforme a las siguientes normas armonizadas:

EN 50636-2-107:2015 y EN 60335-1:2012 + A11:2014 (**seguridad**);

EN 62233:2008 (**campos electromagnéticos**);

EN 55014-1:2008 + A1:2010 + A2:2012 (**emisión**);

EN 61000-3-2:2015 y EN 61000-3-3:2014 (**emisión**);

EN 55014-2:2015 (**inmunidad**);

EN 50419:2006 (**RAEE – Marca de los aparatos**)

ETSI EN 301 489-1 V1.9.2 (**Compatibilidad electromagnética**)

ETSI EN 301 489-17 V1.3.2 (**Compatibilidad electromagnética**)

ETSI EN 300 328 V1.9.1 (**Eficiencia del espectro de radio**)

BORRADOR

ETSI EN 303 447 V1.1.0_0.0.2 (2017-04)

declara además que, conforme a la directiva 2005/88/CE, el nivel LWA de potencia sonora sobre una muestra significativa es de $65.0 \text{ dB} \pm 2.0 \text{ dB}$ (ponderado en curva A y referido a 1 pW), que el nivel LWA de potencia sonora garantizada es inferior a 67 dB (ponderado en curva A y referido a 1 pW) y que los legajos técnicos, conforme al sentido de las directivas 2005/88/CE y 2006/42/CE se han depositado en Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italia.

Terranuova B.ni 02/10/2017

Bernini Fabrizio
(Director Gerente)



NOTAS

ES

