

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
Funcionamiento del sistema rtk.....	8
Copertura segnale.....	9
Órganos principales.....	10
Instalación	11
Embalaje y desembalaje.....	11
Planificación de la instalación del equipo.....	11
Instalación de la estación de recarga y alimentador.....	13
Ricarica robot primo utilizzo.....	14
Preparación y delimitación de áreas de trabajo.....	14
Reglajes	15
Recomendaciones para los reglajes.....	15
Reglaje de la altura de corte.....	15
Uso y funcionamiento	16
Normas obligatorias para el uso.....	16
Descripción panel de mandos y panorámica de los menús.....	16
Configuración inicial.....	18
Acceso al menú.....	18
Menú de configuración – modo de programación.....	19
Puesta en marcha - modalidad automática.....	22
Parada de seguridad del robot.....	22
Visualización de la pantalla durante el trabajo.....	23
Inactividad prolongada y restablecimiento de la marcha.....	23
Recarga de baterías por inactividad prolongada.....	24
Consejos para la utilización.....	24
Mantenimiento ordinario	25
Recomendaciones para el mantenimiento.....	25
Tabla intervalos de mantenimiento programado.....	25
Limpieza robot.....	26
Sustituciones componentes	27
Recomendaciones para la sustitución de partes.....	27
Sustitución baterías.....	27
Sustitución de la cuchilla.....	27
Desguace del robot.....	28
Information on product conformity	29
Product compliance information	29
Normas de garantía	30
Condiciones y limitaciones.....	30
Cómo solicitar el servicio de asistencia bajo garantía.....	30
Otras definiciones.....	30

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.
- Información original procedente del Fabricante.
- 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.

- Utilizar solamente recambios originales, no modificar el diseño del Robot, no alterar, no eludir ni 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.
- Si se daña el cable de alimentación durante el uso, pulsar la tecla "STOP" para detener el robot y desconectar la clavija de alimentación de la toma eléctrica.
- 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. Sensor de obstáculo

En caso de chocar con un objeto capaz de sostener el impacto con el robot (con anclaje firme al suelo y de tamaño suficiente, con una altura superior o igual a 20 cm), se activa el sensor de choques. Al activarse, el robot interrumpe su avance y cambia de dirección para evitar el obstáculo. La activación del sensor no garantiza completamente la incolumidad de las personas, niños o animales.

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

Situado en el panel de mandos con el texto "STOP" de mayor tamaño con respecto a los demás mandos del teclado. Apretando este pulsador durante el funcionamiento, el robot cortador de césped, se parará inmediatamente y la cuchilla se bloqueará.

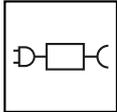
4. Protección de sobrecorriente

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.

5. Sensor de ausencia de señal

En caso de ausencia de señal, el robot se para automáticamente.

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	
		D040ER4	D041ER4
Power KIT		10.35Ah - 10A ULTRA	
Superficie máxima recomendada que puede cortarse			
Capacidad de trabajo (-20%(*))	m ² (ft ²)	5500 (59201)	10000 (107639)
Características			
Dimensiones (B x A x P)	mm	693x505x354	800x548x329
Peso robot incl. Batería	kg	15,8	18
Altura corte (Mín-Máx)	mm (")	30 - 75 (1,18 - 2,95 ")	
Diámetro cuchilla	mm (")	250 (9,84 ")	360 (14,17 ")
Motores		sin cepillos	
Velocidad cuchilla de corte	RPM	3000	2500
Velocidad de movimiento	Metros / Minuto	30	35
Pendiente máxima practicable y recomendada (*)	%	60% Admisible, en función de las condiciones del manto herboso y de los accesorios instalados. 55% pendiente máxima practicable y recomendada. Con el césped en condiciones normales. 55% en proximidad del borde virtual	
Temperatura ambiente de funcionamiento	Max °C	ROBOT: -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) ESTACIÓN DE RECARGA: -10°(14 F.) (Min) +45° (113 F.) (Max) CARGADOR DE BATERÍA: -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)	
Nivel de potencia sonora medida	dB(A)	65	
Grado de protección del agua	IP	ROBOT: IPx5 ESTACIÓN DE RECARGA: IPx4 CARGADOR DE BATERÍA: IPx4	
Características eléctricas			
Alimentador (para batería de litio)		Mean Well ELG-240-30ZCTE Entrada: 100 - 240 V~; 2.2 A; 50/60 Hz; Clase 1 Salida: 29.4 V ; 8.0 A	Mean Well ELG-300-30ZCTE Entrada: 100 - 350 V~; 3.0 A; 50/60 Hz; Clase 1 Salida: 29.4 V ---; 10 A
Tipo de acumuladores y de recarga			
Batería recargable Litio-Ión (tensión nominal)		25.2V 10.35Ah	
Tipo de recarga		por contacto	
Duración media de la recarga	hh:mm	1:30	
Duración media de trabajo después de un ciclo de recarga completo (*)	hh:mm	03:15	03:30

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

Frecuencias		
Transmisor para guía del robot		Banda de frecuencia de trabajo (Hz) 500 - 60000 Potencia máxima de radio frecuencia (dBm) < 10
Bluetooth		Banda de frecuencia de trabajo (MHz) 2402 - 2480 Potencia máxima de radio frecuencia (dBm) < 14
GSM		Banda de frecuencia de trabajo (MHz) 850/900/1800/1900 Potencia máxima de radio frecuencia (dBm) < 33
Equipamiento / accesorios / funcionalidad		
Sensor de lluvia		Como estándar
Modo Eco- Autoprogramación (patentado)		No disponible
Módulo Connect (GPS, GPRS)		Como estándar
GPS RTK		Como estándar
Método de regreso a la estación de recarga		GPS

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

DESCRIPCIÓN GENERAL DEL APARATO

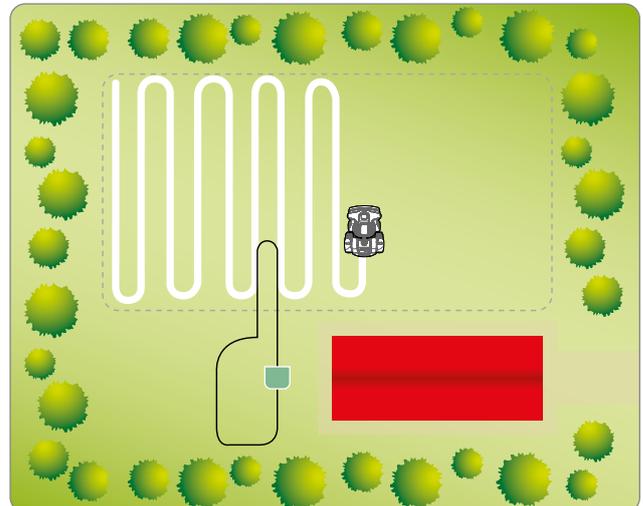
El aparato es un robot proyectado y construido para cortar automáticamente la hierba de los jardines y céspedes de viviendas a cualquier hora del día y de la noche.

En función de las distintas características de la superficie a recortar, el robot puede programarse para poder trabajar en varias zonas del área de trabajo.

El robot aprovecha el funcionamiento del sistema RTK, que permite crear un perímetro virtual en el que hacer trabajar la máquina. El robot se mueve dentro del área delimitada mediante mapeado GPS. Dentro de esta área el robot se mueve siguiendo un patrón predefinido, avanzando en líneas paralelas para maximizar las prestaciones de corte.

La superficie de césped que el robot puede cortar depende de una serie de factores:

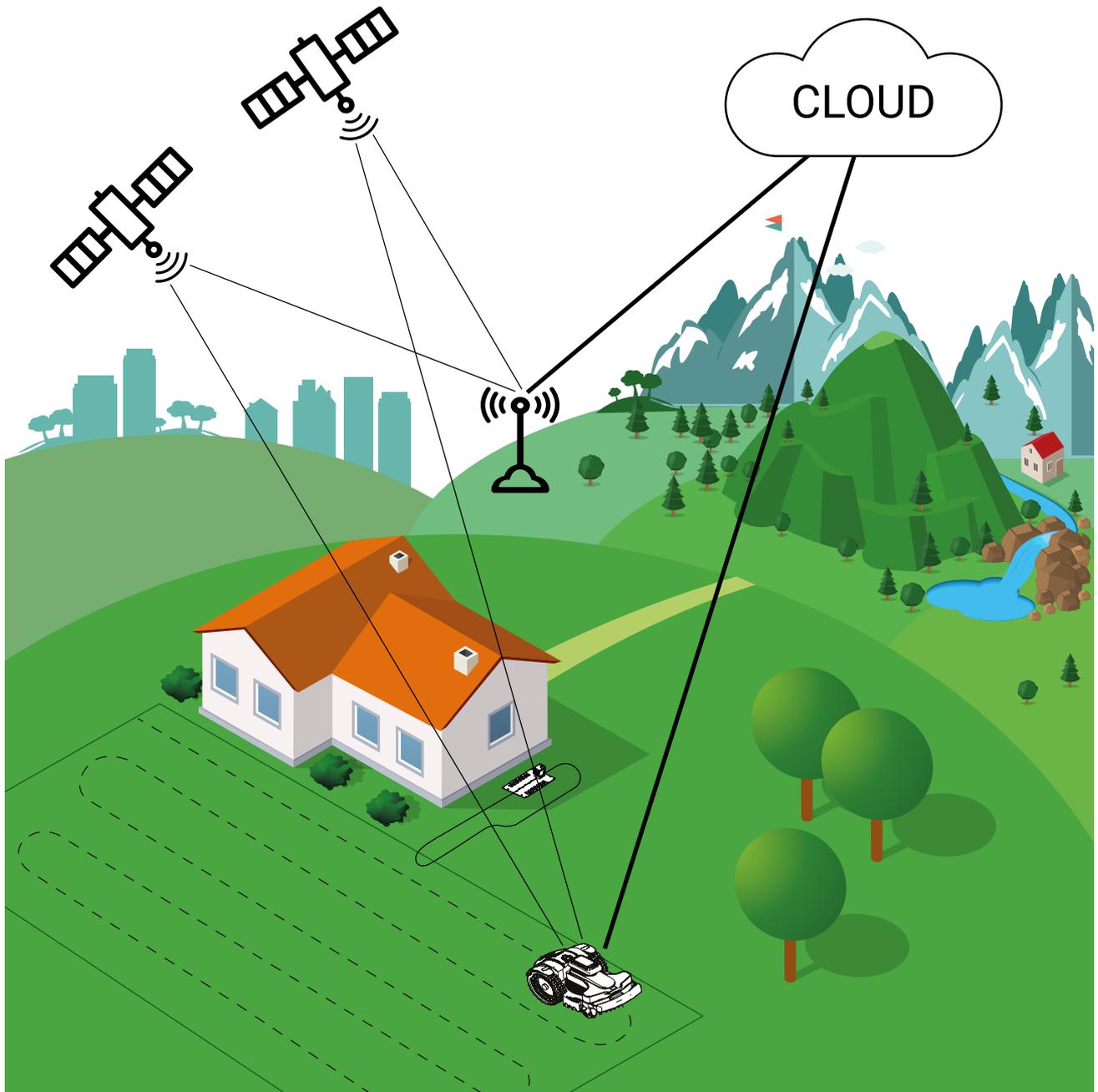
- modelo del robot, baterías instaladas;
- características del área (perímetros irregulares, superficie no uniforme, fraccionamiento del área, etc.);
- características del césped (tipo y altura de la hierba, humedad, etc.)
- condiciones de la cuchilla (bien afilada, libre de residuos e incrustaciones,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



FUNCIONAMIENTO DEL SISTEMA RTK

El avanzado sistema RTK se basa en el posicionamiento GPS para permitir que el robot trabaje en una determinada área sin utilizar el cable perimetral. Específicamente, la señal GPS se detecta mediante una antena para ello instalada en el área cercana al perímetro a recortar (hasta 15 Km de distancia); la antena entonces envía estos datos a la red, de donde el robot descarga la información.

La máquina compara entonces su posición paso a paso con la de la antena fija, para así obtener una mayor precisión GPS, razón por la cual puede evitar el uso del cable perimetral.

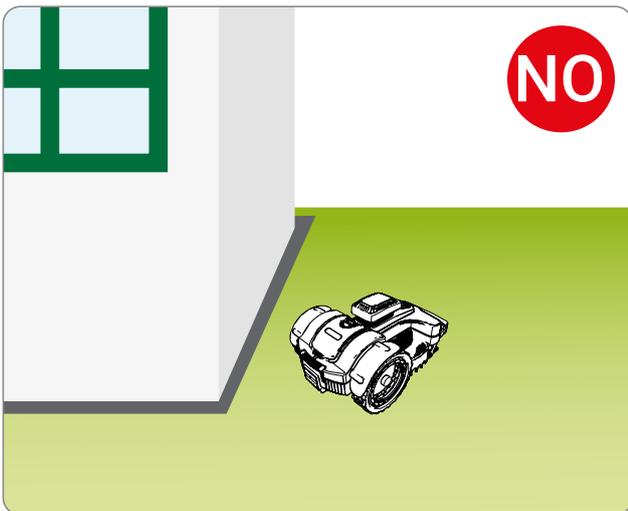
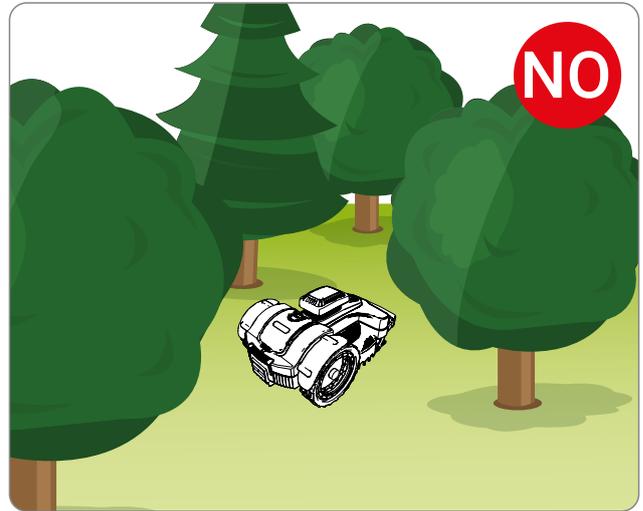
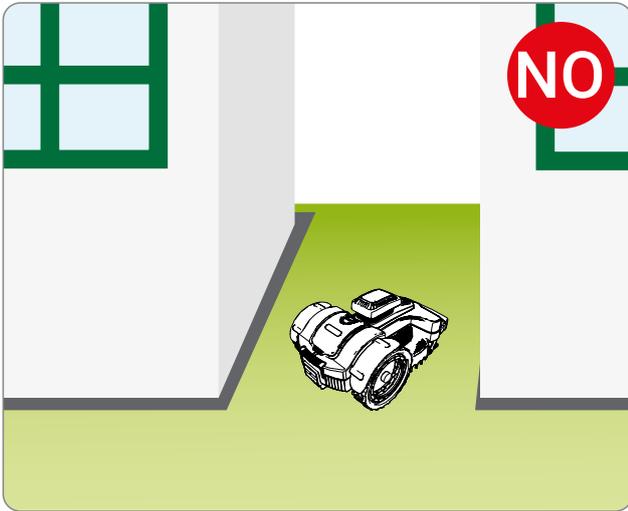


ES

COBERTURA DE SEÑAL

El sistema RTK, que se basa en la comunicación GPS para la detección de la posición del robot y de la conexión GSM para los datos, necesita de una buena recepción de la señal.

Puede haber elementos dentro de la zona a cortar que reduzcan la intensidad de la señal recibida por el robot. Por ello es recomendable comprobar las distancias y la presencia de elementos en la zona como se describe a continuación, para garantizar el mejor rendimiento del robot.



ÓRGANOS PRINCIPALES

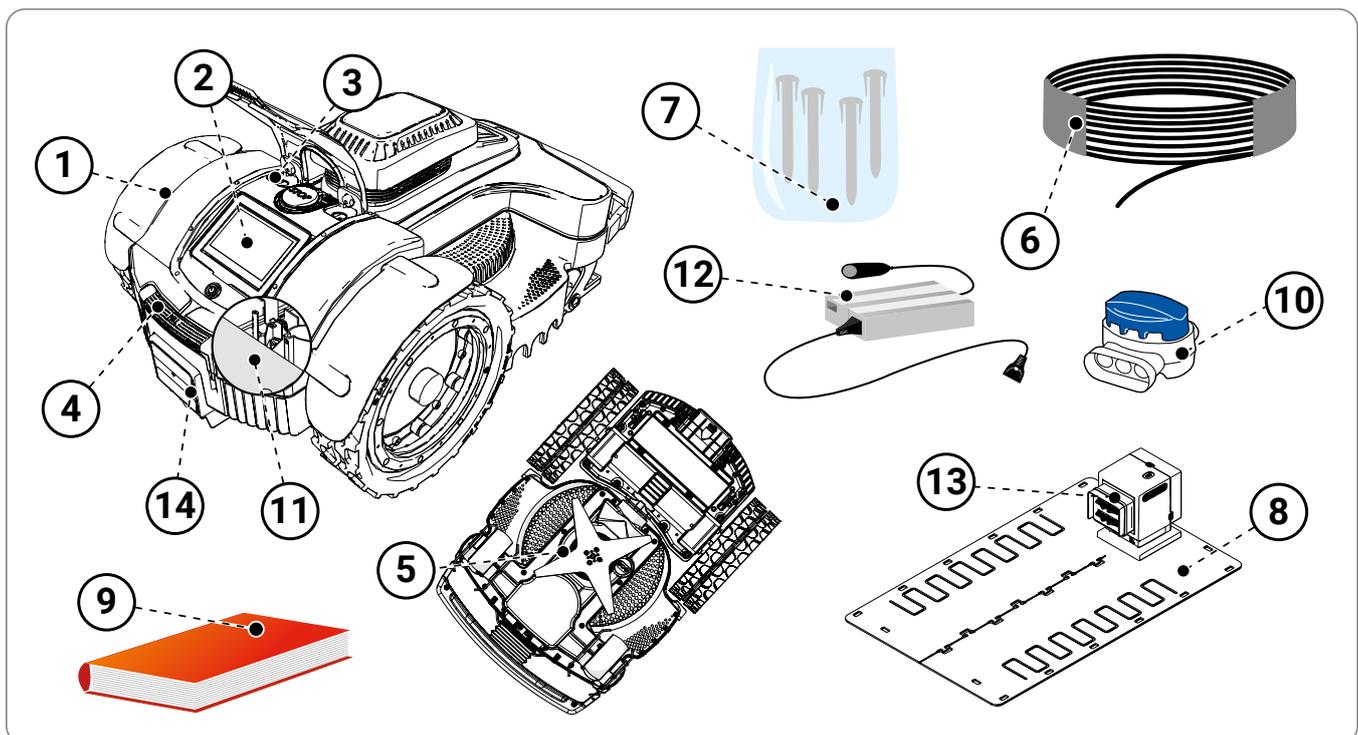
MODELO		D040ER4	D041ER4
versión		A	A
①	Robot	✓	✓
②	Teclado de mandos	✓	✓
③	Sensor de lluvia	✓	✓
④	Mango	✓	✓
⑤	Cuchilla de corte	✓	✓
⑥	Madeira de alambre perimetral	0	0
⑦	Clavos	20	20
⑧	Estación de recarga	✓	✓
⑨	Manual de uso	✓	✓
⑩	Junta para cordón perimetral	-	-



Importante

En algunas configuraciones comerciales el power Kit puede venderse por separado.

POWER KIT		PREMIUM	ULTRA
⑪	Batería	25.2V 10.35Ah	25.2V 10.35Ah
⑫	Alimentador	8A	10A
⑬	Transmisor y torreta de recarga	por contacto	
⑭	Módulo de recarga	por contacto	



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 de difícil ejecución, pero exige un mínimo de planificación preliminar a fin de definir la mejor zona para instalar la estación de recarga y el alimentador, así como para trazar el recorrido del borde virtual.

- La estación de recarga debe estar situada en el borde del área a recortar, preferiblemente en la zona de mayor tamaño y libre de obstáculos que puedan reducir la fuerza de la señal del robot (árboles, edificios, etc.). Las distancias mínimas a respetar con respecto a los objetos se indicarán en los capítulos siguientes.



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

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



Cautela - Advertencia

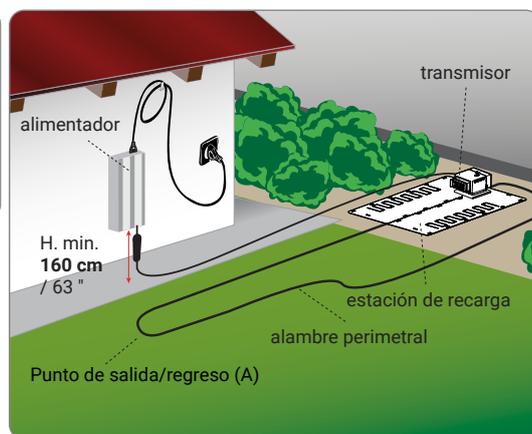
Para poder realizar la conexión eléctrica, es necesario que cerca de la zona de instalación se haya dispuesto una toma de corriente. Asegurarse de que la conexión a la red de alimentación sea conforme a la leyes vigentes en materia. Para funcionar con total seguridad, el equipo eléctrico, al que se se 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.

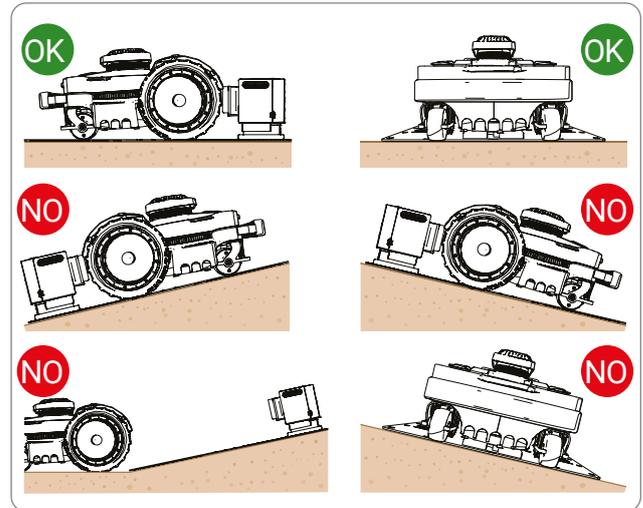
- Al final de cada ciclo de trabajo, el robot debe poder encontrar fácilmente la estación de carga, que será el punto de partida. para un nuevo ciclo de trabajo.
- Colocar la estación de recarga respetando las siguientes reglas:
 - zona llana;
 - terreno compacto estable y capaz de garantizar un buen drenaje;
 - preferiblemente en la zona de prado de mayores dimensiones;
 - cerciorarse de que las bocas de riego no dirijan el chorro de agua al interior de la estación de recarga;
 - El lado de entrada de la estación de recarga debe situarse como muestra la figura, para permitir que el robot regrese siguiendo el cable de guía en sentido dextrógiro;
 - antes de la base deben haber 200 cm (78,74") rectilíneos;
 - la presencia de barras o bordillos metálicos de separación del césped en proximidad de la base puede ser causa de interferencias en la señal. Colocar la base en un lado distinto del jardín o separar la base del bordillo. Dirigirse al Servicio de Asistencia del Fabricante o a uno de los centros autorizados para más información.
 - Situar la base de recarga de modo que en el punto de partida/regreso (A) el robot tenga un ángulo de visión del cielo $\geq 110^\circ$, y que el punto (A) esté dentro del borde virtual.



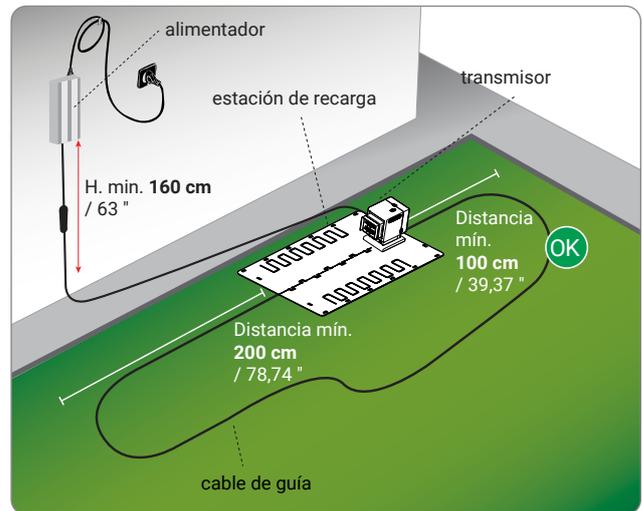
- La estación de recarga debe estar bien fijada al suelo. Evitar que frente a la base se forme un escalón de entrada colocando en su entrada una alfombrilla de hierba artificial para compensar el escalón de entrada. Alternativamente, quitar parcialmente el manto herboso y colocar la base a ras de hierba.
- La estación de recarga está conectada al alimentador mediante un cable que debe alejarse de la estación de recarga por el lado externo del área de corte.

- Colocar el alimentador cumpliendo las siguientes normas:

- en una zona ventilada protegida de los agentes atmosféricos y de la luz directa del sol;
- preferiblemente dentro de la vivienda, de un garaje o de un almacén;
- si se coloca fuera no debe estar expuesto a la luz directa del sol ni del agua: y, por lo tanto, es necesario protegerlo dentro de una caja ventilada. No debe colocarse en contacto directo con el suelo ni con ambientes húmedos;
- colocarlo fuera del prado y no dentro;
- recoger el exceso de cable entre la estación de recarga y el alimentador. No acortar ni alargar el alambre.



- El tramo del alambre en entrada debe ser rectilíneo y estar alineado en perpendicular con la estación de recarga en una extensión mínima de 200 cm (78,74"), y el tramo en salida debe alejarse de la estación de recarga; esto permite que el robot entre correctamente.



ES

INSTALACIÓN DE LA ESTACIÓN DE RECARGA Y ALIMENTADOR.

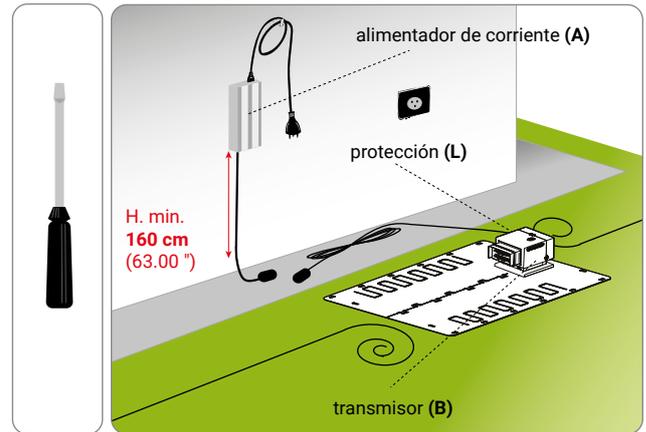


Cautela - Advertencia

Antes de realizar cualquier intervención, desconectar la alimentación eléctrica general.

Colocar el alimentador en una zona fuera del alcance de los niños. Por ejemplo, a una altura superior a 160 cm. (63,00 ").

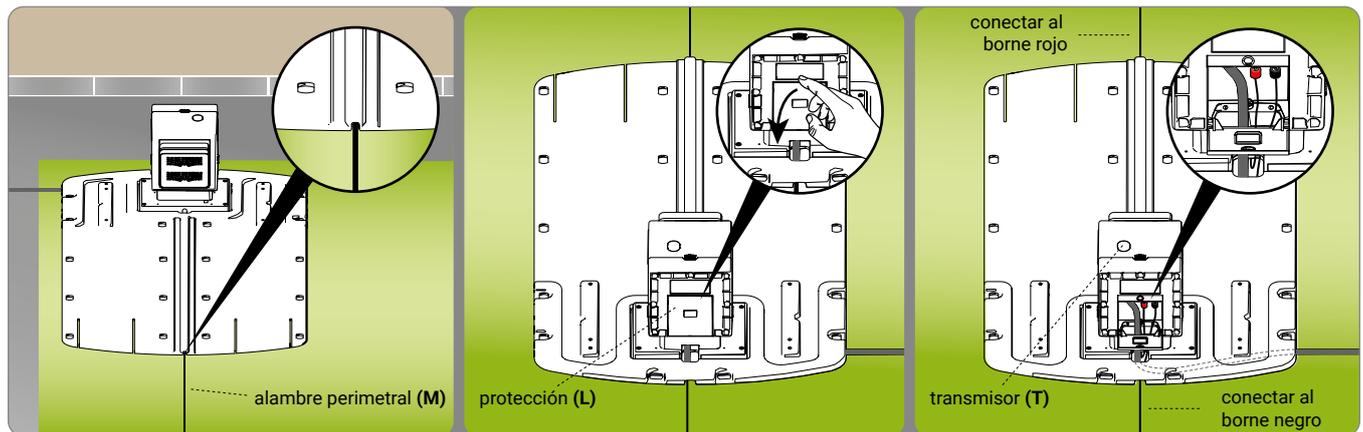
El cable que conduce a la estación de recarga no puede acortarse ni alargarse; el excedente de cable debe enrollarse formando un 8 como muestra la figura.



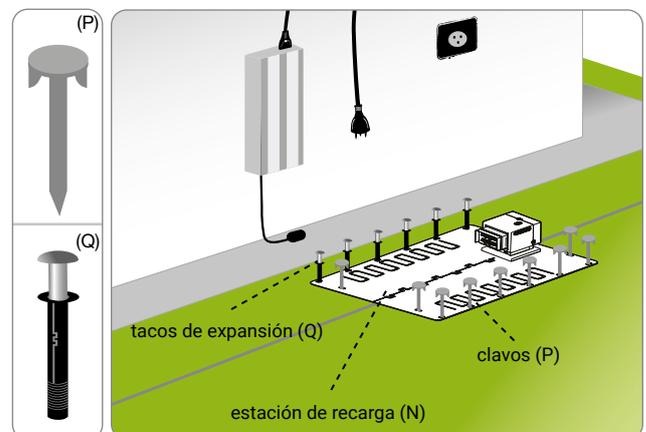
1. Colocar la base en la zona predefinida.
2. Colocar el alambre perimetral (M) a lo largo de la guía en la base. Cortar el cable perimetral en exceso a unos 5 cm por encima de los conectores.
3. Conectar el cordón de entrada en la estación al borne rojo (T). Conectar el cordón de salida de la estación al borne negro.



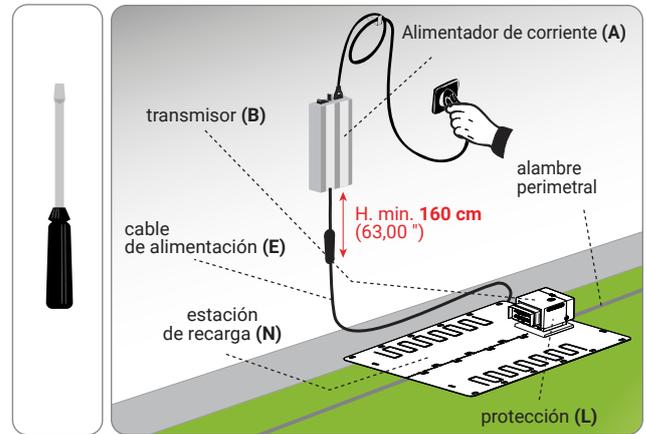
Los bornes deben utilizarse exclusivamente para conectar el cable perimetral original.



4. Fijar la base (N) al terreno con los clavos (P). Si es necesario, fijar la base con los tacos de expansión (Q).



5. Instalar el alimentador (A).
6. Conectar el cable de alimentación (E) de la estación de recarga (N) al alimentador (A).
7. Conectar el enchufe del alimentador (A) a la toma eléctrica.
8. Si el led del transmisor parpadea, la conexión es correcta. En caso contrario, es necesario identificar la anomalía (véase "Localización de averías").



ES

CARGAR EL ROBOT PRIMER USO

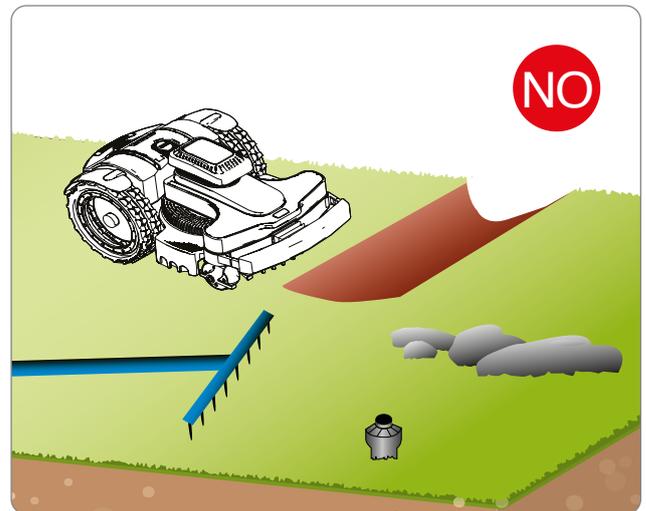
Para efectuar el mapeado del área de trabajo durante el primer uso, el robot necesita estar cargado.

1. Dar alimentación eléctrica a la base de recarga y asegurarse de que las placas de recarga estén limpias.
2. Coloque el robot dentro de la estación de recarga sin encenderlo.
3. Comprobar que las placas de recarga hagan contacto con las láminas de recarga y que el display se encienda mostrando el nivel de carga de la batería.
4. Cuando se complete la recarga, pulsar la tecla ON/OFF y esperar unos segundos hasta que el robot se encienda completamente. Seguir las instrucciones en el display e introducir la contraseña, si se solicita.
5. El robot estará entonces listo para ser programado.

PREPARACIÓN Y DELIMITACIÓN DE ÁREAS DE TRABAJO

Preparación del terreno a cortar

Verificar que el terreno a cortar sea uniforme y no tenga baches, piedras u otros obstáculos. En caso contrario, efectuar las operaciones de limpieza necesarias. Si no fuera posible eliminar algunos obstáculos, es necesario delimitar con el alambre perimetral las zonas interesadas de manera adecuada.



RECOMENDACIONES PARA LOS REGLAJES



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

La primera vez que se utilice, establecer la altura de corte deseada.

La regulación de la altura de corte se realiza mediante el menú de usuario descrito en el capítulo "USO Y FUNCIONAMIENTO"



Importante

No utilizar el robot para cortar hierba con una altura superior a 1 cm (0,40 ") con respecto a la cuchilla de corte. Reducir la altura de corte de manera gradual. Se aconseja reducir la altura menos de 1 cm (0,40 ") cada 1÷2 días hasta alcanzar la altura ideal.



Importante

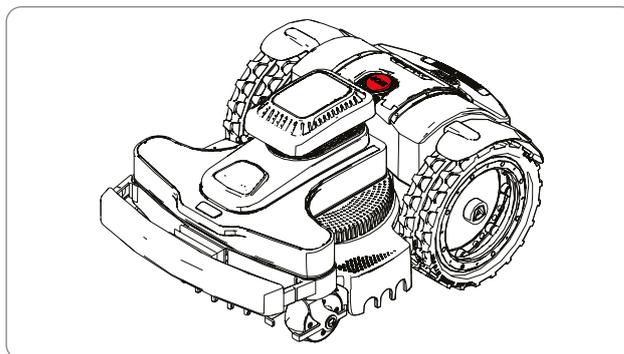
- Cuando se usa el robot por primera vez, es importante leer atentamente todo el manual y asegurarse de haberlo comprendido en su totalidad, y en particular haber entendido toda la información que se refiere a la seguridad.
- Utilizarlo únicamente conforme a los usos previstos por el fabricante y no 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 PANEL DE MANDOS Y PANORÁMICA DE LOS MENÚS

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



STOP.
Pulsar para detener el cortacésped en condiciones de seguridad. Utilizar en caso de peligro inmediato y para efectuar las operaciones de mantenimiento del robot.



Situado a la derecha de la pantalla, permite encender o apagar el robot. (A)



Indica el estado del receptor de posición GPS.



Indica el estado del receptor bluetooth.



Indica el estado del receptor de GPRS para la transmisión de datos.



Indica el nivel de carga de la batería.



Información del robot. Versión instalada e información sobre tiempos y ciclos de trabajo.



Inicio. Accede al menú de usuario.



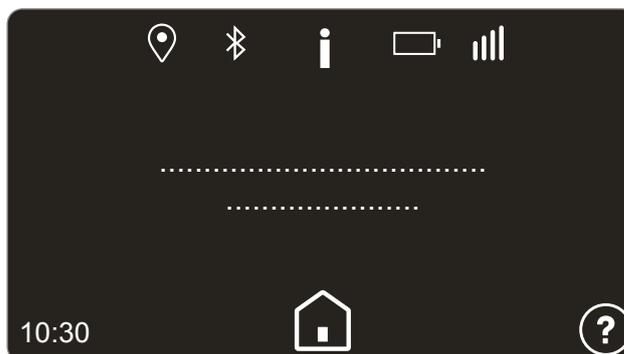
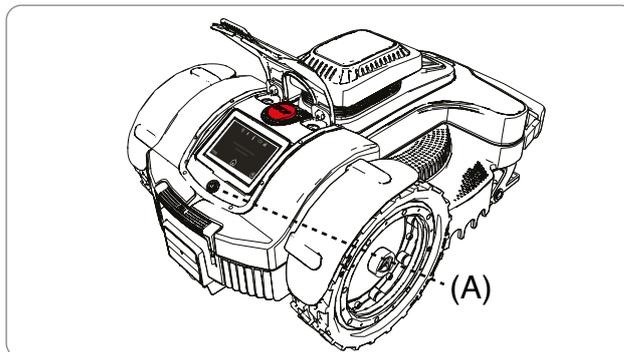
Ayuda en línea: Muestra una breve descripción de las funciones disponibles en la página.



Vuelve al nivel anterior.



Confirma la operación.



Robot en estación de recarga



"Trabajo"

Comienzo inmediato del ciclo de trabajo. Mientras el robot se está cargando, se puede seleccionar la zona de trabajo y el horario de retorno a la estación de recarga.



Trabaja inmediatamente.



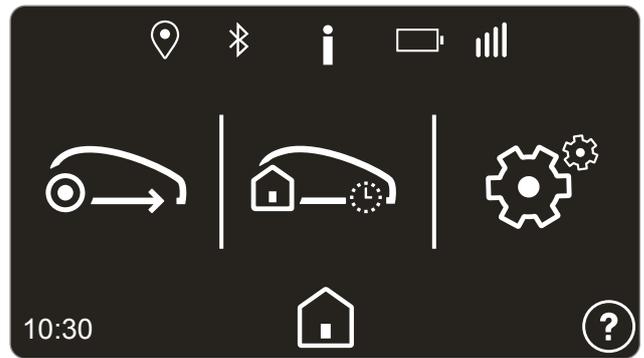
"Pausa"

El robot suspende la programación automática. Se puede indicar el día de la semana en que se reanuda el ciclo automático. Para suspender el trabajo durante más de una semana, apagar el robot.



"Configuración"

Permite programar el robot. Ver capítulo "Configuración menú – Modo de programación"



Robot en el jardín



"Regreso"

Regreso inmediato a la estación de recarga.



Regresa a la estación de recarga y retoma el ciclo de trabajo siguiente según la programación.



Regresa a la estación de recarga y permanece en ella hasta el día y la hora de la semana seleccionada.



"Trabajo"

Permite seleccionar funciones de trabajo especiales.

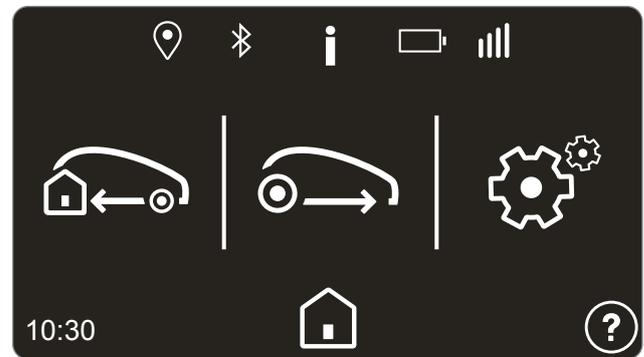


Reanuda el trabajo.



"Configuración"

Permite programar el robot. Ver capítulo "Configuración menú – Modo de programación"



CONFIGURACIÓN INICIAL

Durante el primer encendido del robot se visualizará la página de configuración inicial, que permite establecer el idioma, la hora y algunos de los principales parámetros del robot.

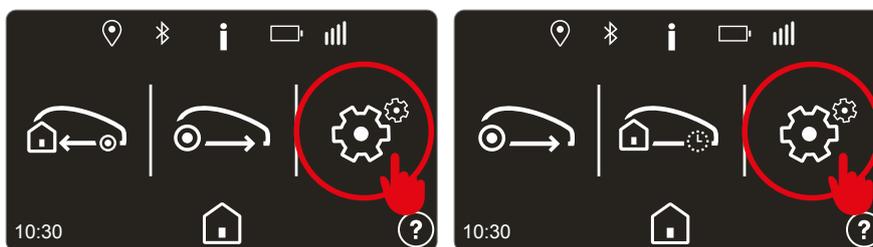
- Colocar el robot en estación de recarga
- Pulsar la tecla de encendido ON/OFF
- Leer la información de seguridad antes de continuar
- Establecer el idioma preferido
- Establecer la fecha con el formato DD/MM/AAAA y la hora en formato 24 horas
- Seguir las indicaciones de la pantalla para la primera configuración guiada del robot

Se ha completado el procedimiento de configuración inicial. Acceder al procedimiento de configuración del menú de usuario para modificar o configurar los parámetros de funcionamiento del robot según las características del área de corte.

ES

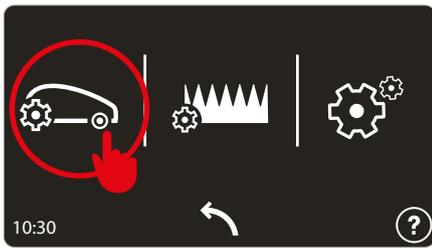
ACCESO AL MENÚ

Acceder al menú de usuario para establecer los parámetros de instalación y de funcionamiento del robot. Para acceder al menú de usuario pulsar  si el robot esté en la estación de recarga, pulsar STOP si el robot está trabajando en el césped.



Pulsar la tecla de configuración  para acceder al menú de usuario.

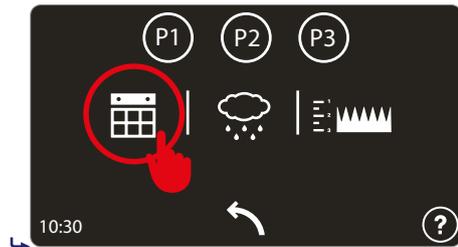
Programación del robot



Importante

- Para sacar el máximo partido de las potencialidades del producto, se aconseja programar el robot para que trabaje todos los días.
- En caso de que sea necesario definir más de una zona de trabajo, es preferible utilizar en la programación al menos dos horarios de trabajo para aumentar la frecuencia de corte en las zonas.

Programación del temporizador de trabajo



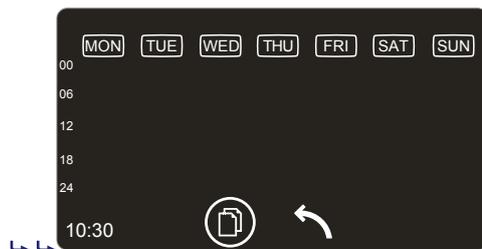
Se pueden definir 3 perfiles de trabajo distintos que pueden utilizarse para momentos específicos, por ejemplo si se quiere disfrutar libremente del jardín en un modo distinto del habitual.

El último perfil establecido queda resaltado en un color distinto y es el perfil activo durante el funcionamiento automático del robot.

Pulsar varias veces la tecla ↶ para volver al menú principal.

ES

Programa de trabajo

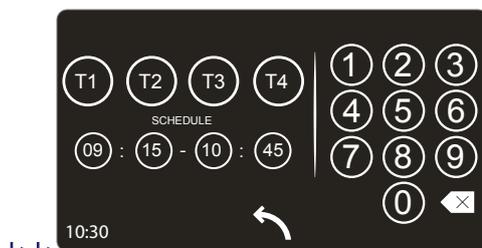


Para cada día de la semana se pueden establecer hasta 4 horarios de funcionamiento.

Pulsar el área de pantalla correspondiente al día que se quiere configurar para después pasar a la programación de horarios.

NOTA: Si se desea copiar la configuración de un día, seleccionar el símbolo 📄, seguido del día que se quiere copiar y después, uno a uno, los días en que aplicar la copia. Terminar pulsando de nuevo 📄.

Programación del día



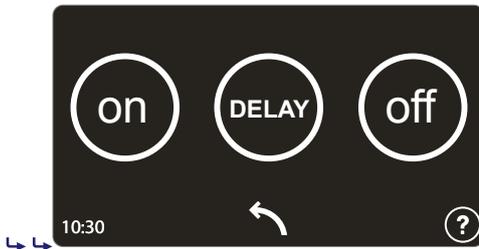
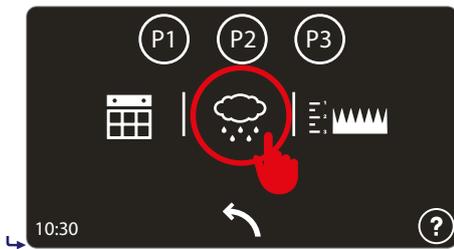
Para cada horario de trabajo (T1,T2,T3,T4), establecer el horario de inicio, horario de final y en qué zonas puede trabajar el robot.

⚠ Los horarios T1,T2,T3,T4 no deben superponerse, el robot eliminará el horario que entre en conflicto.

La programación del horario de trabajo del robot es fundamental para el buen funcionamiento del producto. Hay muchos parámetros que influyen en la configuración del horario de trabajo, como por ejemplo el número de zonas, la capacidad de las baterías, la complejidad del césped, el tipo de hierba, etc. En líneas generales, es necesario aumentar ligeramente las horas de trabajo en caso de jardines con más de una zona, jardines con muchos obstáculos y en caso de áreas complejas. Sigue una tabla indicadora que se puede utilizar para una primera configuración.

Modelo	m ² (ft ²)	T1	T2	T3
D040ER4				
D041ER4				

Sensor de lluvia



ES

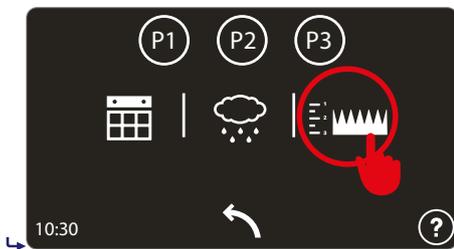
Establece el comportamiento del robot cuando el sensor reconoce la lluvia.

ON: cuando reconoce la lluvia, el robot regresa a la estación de recarga. Una vez terminado el ciclo de recarga, el robot retoma el funcionamiento normal en automático, si el sensor no detecta la lluvia.

ESPERA: al reconocer la lluvia, el robot vuelve a la estación de recarga y permanece en ella durante el tiempo que se establecerá en la página siguiente al pulsar el mando "ESPERA".

OFF: El sensor de lluvia no está habilitado.

Regulación de la altura del corte

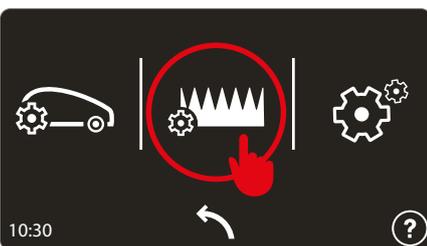


Establece la altura de corte deseada.

Con las flechas establece el valor deseado.

Pulsar el símbolo circular para efectuar el calibrado de la posición.

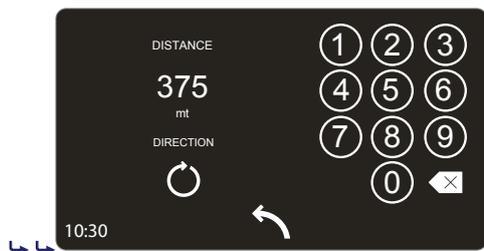
Configuración jardín



Establece las características de las zonas del área de corte.

⚠ en los jardines formados por una sola área, es de todos modos necesario establecer al menos una zona.

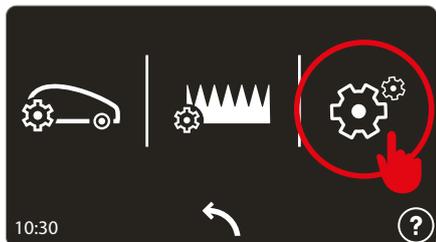
Programa de trabajo



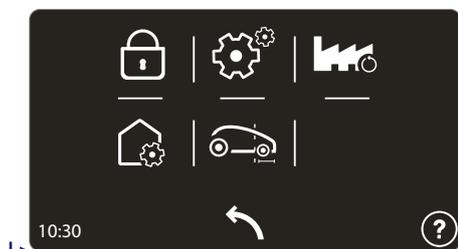
Para cada zona del jardín, es necesario establecer:

- **Distancia.** Distancia que el robot necesita para llegar al interior de la zona siguiendo el cable perimetral. Se aconseja tomar una referencia de distancia a mitad de la zona de trabajo para tener la certeza de que el robot comience su trabajo dentro de la zona deseada. Estableciendo el valor 0 para la zona donde está situada la estación de recarga.
- **Dirección.** Dirección más breve para llegar a la zona de trabajo. La dirección puede ser "dextrógira" o "levógira". El robot, tras salir de la estación de recarga, seguirá el cable en la dirección establecida.

Configuración general



Configuración de carácter general.



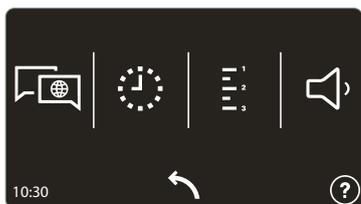
Protección. Permite activar/desactivar/modificar el CÓDIGO PIN del robot.

Para establecer o modificar la contraseña, es necesario primero introducir el CÓDIGO PIN y sólo entonces introducir el nuevo CÓDIGO PIN. En el momento de la compra, la contraseña introducida por el fabricante es "0000".

⚠ Para evitar olvidar la contraseña, se aconseja elegir una combinación fácil de memorizar.



Configuración general.



- Programación del idioma de visualización del menú de usuario y de los mensajes.
- Programación de fecha y hora del robot.
- Definición de la unidad de medida de las distancias y de las áreas.
- Activa/Desactiva los avisos sonoros del robot.



Permite establecer un factor de corrección para la alineación y reconocimiento de la estación de recarga. Para más detalles, consultar el menú en el robot o en la APP.



Restablece la configuración de fábrica.

⚠ Se perderán todas las configuraciones, será necesario definir de nuevo la configuración del robot y del jardín. El CÓDIGO PIN establecido no se restablecerá con el valor de fábrica.

PUESTA EN MARCHA - MODALIDAD AUTOMÁTICA

El arranque del ciclo automático se efectúa en la primera puesta en marcha o después de un periodo de inactividad.

1. Comprobar que el manto herboso del terreno a cortar tenga una altura compatible con el correcto funcionamiento del robot (véase características técnicas).
2. Regular la altura de corte deseada (véase ajuste altura de corte).
3. Comprobar que el área de trabajo se haya delimitado correctamente y no presente impedimentos para el regular funcionamiento del robot como se indica en la sección "Preparación y delimitación de las áreas de trabajo" y posteriores.
4. Colocar el robot dentro de la estación de recarga.
5. Pulsar la tecla ON/OFF y esperar unos segundos hasta que el robot se encienda completamente. Seguir las instrucciones en el display e introducir la contraseña, si se solicita.
6. Si el robot se pone en marcha por primera vez, es necesario efectuar la programación. Si, en cambio, el robot se pone en marcha después de un periodo de inactividad, es necesario verificar que las funciones programadas se correspondan con un estado del arte efectivo de la superficie a cortar (ej. adición de una piscina, de plantas etc.) (véase "Modalidades de programación").
7. Después de algunos segundos, en la pantalla aparece el mensaje "CARGANDO".
8. El robot empieza a cortar el prado según las modalidades programadas.
9. En caso de fuertes lluvias, asegurarse de que no se hayan formado charcos grandes en el jardín; caso contrario, será necesario preparar el área o asegurarse de que el robot esté en "Pausa".

PARADA DE SEGURIDAD DEL ROBOT

Durante el uso, puede que sea necesario parar el robot. En condiciones normales, el robot se para con la tecla "STOP". En caso de peligro o para efectuar el mantenimiento, es necesario pararlo en condiciones de seguridad para evitar el peligro de arranque imprevisto de la cuchilla. Pulsar primero la tecla "STOP" seguida de la tecla "ON/OFF" para detener el robot. Desconectar la clavija de alimentación de la toma eléctrica.



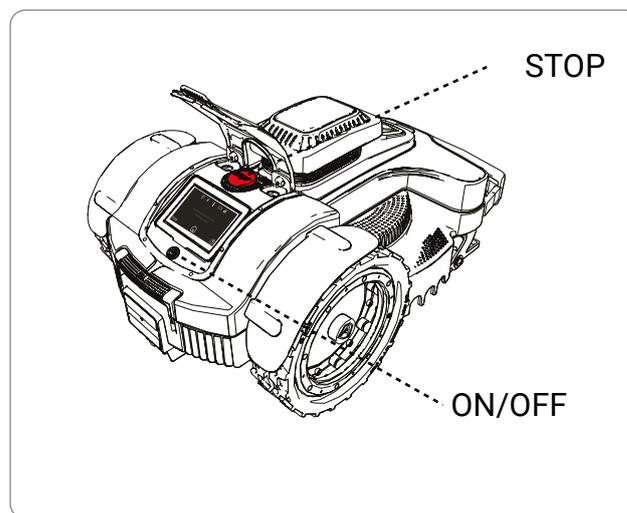
Importante

La parada del robot en condiciones de seguridad es necesaria para poder efectuar intervenciones de mantenimiento y reparación (por ejemplo, sustitución y/o recarga de baterías, sustitución de la cuchilla, operaciones de limpieza, etc.).

Para encender el robot, proceder del modo que se indica:

- colocar el robot dentro del área de corte;
- pulsar la tecla "ON/OFF" para encender el robot y ejecutar de nuevo el procedimiento de puesta en marcha;

Si el encendido del robot se efectúa fuera del área de corte, el motor de la cuchilla no se pone en marcha, y tras una breve búsqueda de la señal, el robot muestra en el display "FUERA DE PERÍMETRO". Pulsar la tecla "OFF", situar el robot dentro del área de corte y efectuar nuevamente el procedimiento de puesta en marcha.



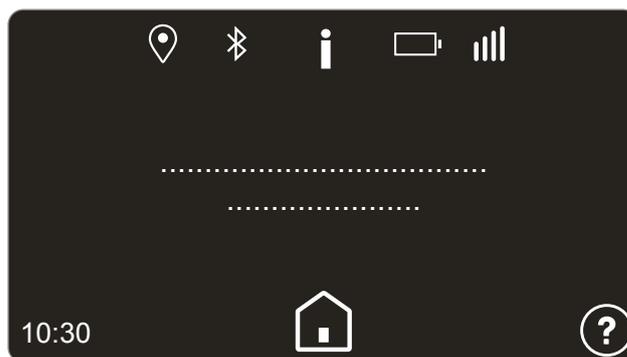
VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA DURANTE EL TRABAJO

Mientras la cortadora de césped trabaja, la pantalla visualiza los siguientes datos:

- velocidad del cortacéspedes;
- velocidad de la cuchilla de corte;
- porcentaje de carga de la batería.

Mientras el cortacéspedes está en recarga, el display visualiza el estado de la recarga.

Si la cortadora de césped está fuera del horario de trabajo, la pantalla visualiza el día y el horario de inicio del trabajo.



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.

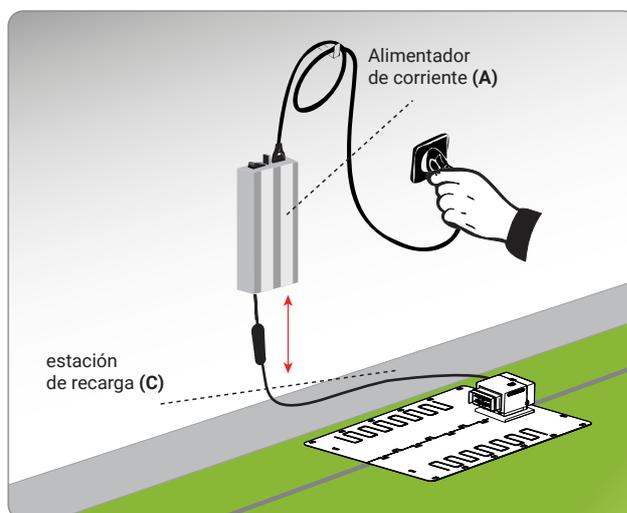
1. Recargar completamente la batería antes del almacenaje invernal. Efectuar la recarga de la batería al menos cada 5 meses.
2. A través de un distribuidor autorizado, realizar la intervención de mantenimiento programada. Dicha medida es fundamental para mantener en buenas condiciones el robot. Generalmente, 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, las escobillas (sólo en los modelos de robot con motores de escobillas);
 - comprobación de la capacidad de la batería;
 - en caso necesario, el distribuidor también puede cargar el nuevo software.
3. Limpiar con cuidado el robot y la estación de recarga (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 clavija de alimentación (A) de la toma eléctrica.
7. Cubrir la estación de recarga (C) para evitar que entre material en su interior (hojas, papel, etc.) y para preservar las placas de contacto.

Puesta en servicio

Antes de poner en servicio el robot después de una larga inactividad, proceder de la manera indicada.

1. Conectar el cable del alimentador (A) en la toma eléctrica.
2. Volver a activar la alimentación eléctrica general.

Restablecer el funcionamiento normal del robot conforme se indica en el capítulo "PUESTA EN SERVICIO – MODO AUTOMÁTICO".



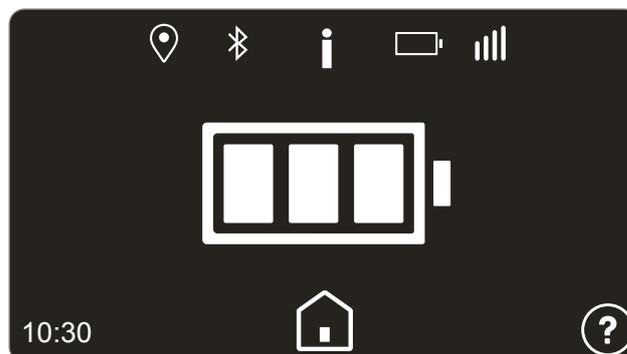
RECARGA DE BATERÍAS POR INACTIVIDAD PROLONGADA



Peligro - Atención

Está prohibido recargar el robot en ambientes explosivos o inflamables.

1. Dar alimentación eléctrica a la base de recarga y asegurarse de que las placas de recarga estén limpias.
2. Colocar el robot dentro de la estación de recarga sin encenderlo.
3. Comprobar que los pomos de recarga hagan contacto con las placas de recarga y que la pantalla se encienda mostrando el nivel de carga de la batería.
4. Una vez completada la recarga (unas 6 horas) quitar el robot de la estación de recarga.
5. Colocar el robot en un lugar protegido y seco, con una temperatura ambiente adecuada (de 10 a 20 °C) y a la que no puedan acceder fácilmente los niños, animales, otros cuerpos extraños, etc.



CONSEJOS PARA LA UTILIZACIÓN

A continuación se enumeran algunas indicaciones a cumplir durante el uso del robot:

- incluso tras documentarse de manera adecuada, durante el primer uso simular algunas maniobras para individualizar los mandos y las funciones principales;
- controlar el apriete de los tornillos de fijación de los órganos principales;
- efectuar frecuentemente el corte del terreno para evitar el crecimiento excesivo del césped;
- no utilizar el robot para cortar césped con una altura superior a 1 cm (0,40 ") con respecto a la cuchilla de corte. En caso de césped alto, alzar la cuchilla de corte para bajarla de manera gradual en los días posteriores;
- si el terreno está equipado con un sistema de riego automático, programar el robot de tal manera que regrese a la estación de recarga al menos 1 hora antes del inicio del riego;
- comprobar la pendiente del terreno y asegurarse de que no supere los valores máximos permitidos para que el uso del robot no genere peligros;
- aconsejamos programar el robot de manera que no trabaje más de lo necesario, valorando también el diferente crecimiento del césped en las diferentes estaciones, para no someterlo a un desgaste inútil y disminuir la duración de las baterías;
- durante el funcionamiento del robot, para evitar riesgos para la seguridad, asegurarse de que en el área operativa no haya personas (en especial niños, ancianos o minusválidos) ni animales domésticos. Para evitar dicho riesgo, se aconseja programar la actividad de producción del robot en horarios adecuados.

El fabricante no garantiza la completa compatibilidad entre el robot cortacéspedes y otros tipos de sistemas inalámbricos como mandos a distancia, transmisores de radio, aparatos acústicos, cercados eléctricos enterrados para animales, etc.



Importante

Durante las operaciones de mantenimiento, usar las protecciones individuales indicadas por el Fabricante, especialmente cuando se interviene en la cuchilla. Antes de efectuar las operaciones de mantenimiento, asegurarse de que el robot se haya parado en condiciones de seguridad (véase “Parada de seguridad del robot”).

TABLA 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”
	Pomos recarga baterías (en los modelos con recarga por contacto)	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones	Véase “Limpieza robot”
	Placas de contacto (en los modelos con recarga por contacto)	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones	Véase “Limpieza robot”
	Sensor lluvia	Limpiar y eliminar las posibles oxidaciones	Véase “Limpieza robot”
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 ROBOT

1. Parar el motor en condiciones de seguridad (véase "Parada de seguridad del robot").



Cautela - Advertencia

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

2. Limpiar todas las superficies externas del robot con una esponja mojada en agua tibia y jabón neutro y bien escurrida para quitar el exceso de agua antes del uso.



Cautela - Advertencia

El uso excesivo de agua puede causar infiltraciones dañando los componentes eléctricos.

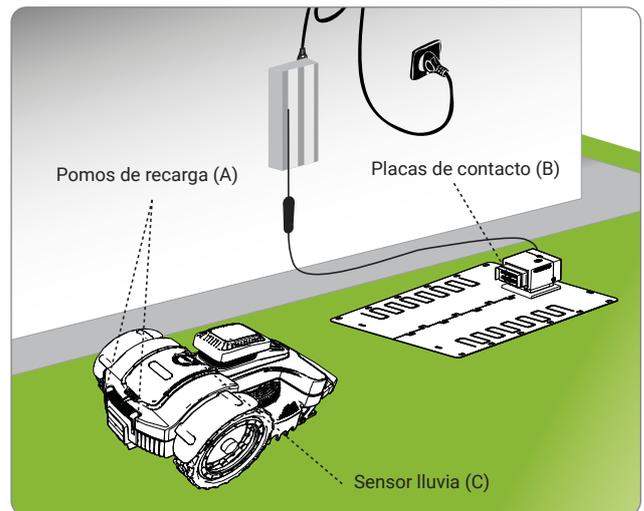
3. No utilizar disolventes o gasolina para no dañar las superficies barnizadas ni los componentes de plástico.
4. No lavar las partes internas del robot ni utilizar chorros de agua bajo presión para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos.



Cautela - Advertencia

Para no dañar los componentes eléctricos y electrónicos de manera irreversible, no sumergir el robot, ni parcial ni totalmente, en agua ya que no es estanco.

5. Controlar la parte inferior del robot (zona cuchilla de corte, ruedas anteriores y posteriores), utilizar un cepillo para quitar las incrustaciones y/o los residuos que podrían estorbar el buen funcionamiento del robot.
6. Quitar posibles restos de hierba y follaje de la zona de la empuñadura del robot.
7. (En los modelos con recarga por contacto) Limpiar los pomos de recarga de baterías (A), las placas de contacto (B) y eliminar posibles oxidaciones o residuos debidos a los contactos eléctricos con un paño seco y, si es necesario, con papel de lija de grano fino.
8. Limpiar el sensor de lluvia (C) y eliminar restos de suciedad o posibles oxidaciones.
9. Quitar del interior de la estación de recarga los residuos acumulados.





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.

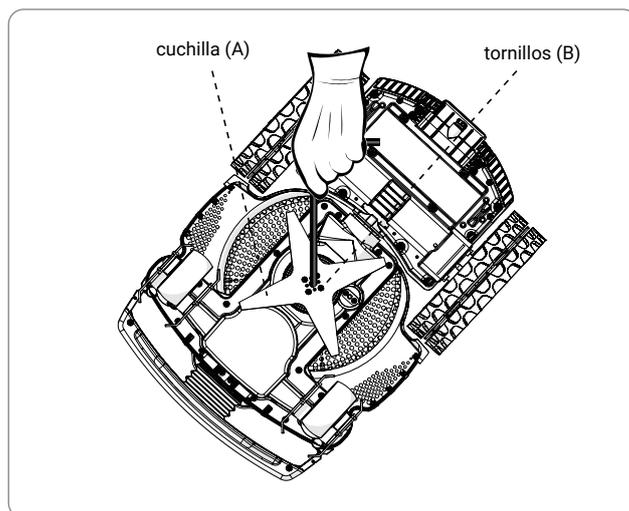
Para su sustitución, usar exclusivamente la cuchilla original adecuada para el aparato.

Modelo **Código de la cuchilla de corte**

D040ER4 075Z07800A

D041ER4 300_D0042_04

2. Volcar el robot y apoyarlo de manera que no dañe el capó de cobertura.
3. Aflojar los tornillos (B) para desmontar la cuchilla (A).
4. introducir una nueva cuchilla y apretar los tornillos.
5. Volcar el robot en posición de funcionamiento.



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.

INFORMACIÓN SOBRE LA CONFORMIDAD DEL PRODUCTO



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 D040ER4, D041ER4 es conforme a los requisitos esenciales de seguridad, salud y protección del medio ambiente previstos por las pertinentes directivas de la Unión Europea y reglamentos del Reino Unido.

Los textos completos de las Declaraciones de Conformidad CE y RU están disponibles en formato impreso dentro del embalaje que contiene el producto.

Zucchetti Centro Sistemi declara además que, en lo que se refiere a la directiva 2005/88/CE (S.I. 2001/1701 en el Reino Unido), el nivel Lwa de potencia sonora sobre una muestra significativa es de 63,0 dB \pm 2,0 dB (ponderado en curva A y referido a 1 pW), que el nivel Lwa de potencia sonora garantizado es inferior a 67 dB (ponderado en curva A y referido a 1 pW) y que los legajos técnicos en lo que se refiere a las directivas 2005/88/CE (S.I. 2001/1701 en el Reino Unido) y 2006/42/CE (S.I. 2008/1597 en el Reino Unido) se han depositado en Zucchetti Centro Sistemi S.p.A., via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (AR), Italia.

ES

PRODUCT COMPLIANCE INFORMATION



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

Declares and assumes liability that the product:

battery-powered automatic lawnmower robot, models D040ER4, D041ER4 comply with the basic requisites for safety, health and environmental protection provided for by the relevant EU directives and UK regulations.

The full texts of the CE and UK Declarations of Conformity are available in paper format inside the packaging containing the product.

Zucchetti Centro Sistemi also declares that, pursuant to European directive 2005/88/CE (S.I. 2001/1701 in UK), the LwA sound power level, out of a significant sample, is 63.0 dB \pm 2.0 dB (weighted on A curve and referred to 1pW), that the guaranteed LwA sound power level is less than 67 dB (weighted on A curve and referred to 1pW) and that the technical folders in compliance with European directives 2005/88/CE (S.I. 2001/1701 in UK) and 2006/42/CE (S.I. 2008/1597 in UK) are available c/o Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (ar), Italy.

La Zucchetti Centro Sistemi S.p.A (ZCS) garantiza a sus clientes la aplicación de todos los derechos recogidos en la directiva Europea 1999/44/CE. La garantía cubre en particular los defectos de materiales o de fabricación durante un período de 2 años (dos) a partir de la fecha original de compra. ZCS no garantiza el funcionamiento ininterrumpido o carente de errores del producto, ni se considera responsable por daños debidos a errores al consultar las instrucciones. Además, esta garantía no se aplica a: daños estéticos, como arañazos, cortes y abolladuras; materiales de consumo, como baterías, a no ser que el daño del producto haya sido causado por un defecto de los materiales o de fabricación; daños causados por el uso del producto con accesorios no producidos o comercializados por ZCS; daños causados por accidentes, abuso, uso erróneo, inundaciones, fuego u otros eventos naturales o causas externas; daños causados por operaciones realizadas por proveedores del servicio ZCS no autorizados; o daños a un producto que haya sido modificado o alterado sin el permiso escrito de ZCS.

ZCS se reserva el derecho exclusivo de reparar o sustituir (con un producto sustitutorio nuevo o sometido a revisión recientemente) el producto o las partes que lo componen, o de ofrecer, atendiendo exclusivamente a su propio criterio, el reembolso total del precio de compra. Cuando se efectúa un reembolso, el producto objeto del reembolso debe devolverse a ZCS y pasa a ser propiedad de ZCS.

Durante el período de garantía, ZCS se encargará, atendiendo exclusivamente a su propio criterio, de reparar o sustituir los componentes estropeados en condiciones de uso normal. La reparación o sustitución pueden incluir el uso de componentes o unidades recientemente sometidas a revisión, según decida ZCS. ZCS se reserva además el derecho de utilizar las unidades sustitutorias, las piezas o componentes de valor y diseño comparables. El coste de las piezas o de la mano de obra por las intervenciones de reparación o sustitución no correrá a cargo del cliente, aunque sí se le cobrarán los gastos de envío. Cuando se sustituyen un producto o un componente, el elemento sustitutorio utilizado pasa a ser propiedad del usuario, y el elemento sustituido pasa a propiedad de ZCS, según el caso.

Esta garantía no compromete los derechos del comprador establecidos por las leyes nacionales de aplicación vigentes, ni exime en modo alguno al comprador de los gastos que las mismas le imponen a fin de ejercer la garantía.

La garantía limitada al país de compra se considera ejercida en el punto de distribución donde se ha comprado el robot o en el centro de asistencia más cercano. El robot defectuoso deberá entregarse personalmente al vendedor o al centro de asistencia más cercano. En caso de devolución mediante servicios de mensajería, a cargo del comprador, el robot deberá empaquetarse en su embalaje original, y deberá enviarse junto con la factura o el recibo de compra, incluyendo la fecha de compra, el número de serie y la descripción del problema.

CONDICIONES Y LIMITACIONES

- Para las modalidades de aplicación de esta garantía y para cualquier otra información, llame al punto de distribución correspondiente.
- Esta garantía sólo es válida si:
 - el producto defectuoso se presenta junto con el original legible de la factura o del recibo de compra que indiquen la fecha de compra y el nombre del distribuidor.
- Esta garantía pierde su validez si:
 - el producto no se usa respetando las instrucciones de uso y mantenimiento;
 - la instalación o el uso no son conformes a las instrucciones de uso;
 - el número de matrícula se presenta borrado o ilegible;
 - se utilizan dispositivos periféricos no autorizados o se modifica el producto;
 - se utilizan piezas o accesorios no originales;
 - si alguna pieza o accesorio han sido sometidos a alteraciones indebidas;
 - las actuaciones de mantenimiento han sido realizadas por el cliente mismo o por terceras partes no autorizadas;
 - el robot, el alimentador, la recarga o los accesorios presentan averías debidas a agentes atmosféricos como rayos, avalanchas, corrimientos de tierras, saltos de corriente, descargas eléctricas, temporales, inundaciones, catástrofes naturales, etc., etc.
- Exclusiones y limitaciones de la garantía:
 - se excluyen de la garantía las piezas sujetas a desgaste debido al uso, como cepillos, cuchilla de corte, alambre perimetral, clavos, orugas, ruedas, cables y cordones de conexión;
 - partes externas y soportes de plástico que no presenten defectos de fabricación. La decoloración de los plásticos debido a motivos naturales o agentes químicos;
 - la batería tiene una garantía limitada únicamente a los defectos de fabricación en los primeros 24 meses de vida;
 - los motores tienen una garantía de 2 años o 3000 horas de funcionamiento.

CÓMO SOLICITAR EL SERVICIO DE ASISTENCIA BAJO GARANTÍA

Para solicitar el servicio de asistencia bajo garantía y para instrucciones específicas sobre dónde y cómo restituir el producto ZCS para el servicio de asistencia, contactar al punto de venta donde se ha comprado el robot o el centro de asistencia más cercano. Para ejercer el derecho de garantía se solicita al comprador un original o una copia de la factura o del recibo de compra del producto por parte de distribuidor original. La garantía se limita al país en que ZCS o los distribuidores autorizados han vendido originalmente el producto.

OTRAS DEFINICIONES

Asistencia in situ

- El cliente no tiene derecho a la asistencia in situ sobre el producto, ni siquiera durante el período de garantía.
- En caso de que se presente la necesidad de una intervención in situ, se adeudará el derecho de llamada, además de la tarifa horaria del centro de asistencia.

Consejos

- Conservar el embalaje original.
- Conservar factura o recibo de compra (causa de anulación de la garantía).

Atención

- Es obligación del cliente leer atentamente el manual de instrucciones y atenderse rigurosamente a las indicaciones que en él se dan.

