

Isrtuzioni per l'uso  
**SILENO/SILENO+**

R100Li, R100LiC/R130Li, R130LiC, R160Li





<b>1 Introduzione e sicurezza</b>			
1.1 Introduzione			
1.2 Simboli riportati sul prodotto			
1.3 Simboli nel manuale operatore			
1.4 Istruzioni di sicurezza			
<b>2 Presentazione</b>	<b>10</b>		
2.1 Identificazione delle parti	11		
2.2 Contenuto della confezione	12		
2.3 Funzione	12		
<b>3 Installazione</b>	<b>15</b>		
3.1 Preparativi	15		
3.2 Installazione della stazione di ricarica	16		
3.3 Caricamento della batteria	20		
3.4 Installazione del cavo perimetrale	21		
3.5 Collegamento del cavo perimetrale	27		
3.6 Installazione del cavo guida.	28		
3.7 Controllo dell'installazione	31		
3.8 Primo avviamento e calibratura	32		
3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica	32		
<b>4 Uso</b>	<b>34</b>		
4.1 Caricamento di una batteria scarica	34		
4.2 Uso del timer	35		
4.3 Standby	36		
4.4 Avviamento	37		
4.5 Arresto	37		
4.6 Spegnimento	37		
4.7 Regolazione dell'altezza di taglio	38		
<b>5 Pannello di comando</b>	<b>39</b>		
5.1 Selezione operativa START	40		
5.2 Selezione della modalità operativa PARK	41		
5.3 Interruttore principale	41		
<b>6 Funzioni dei menu</b>	<b>42</b>		
6.1 Menu principale	42		
6.2 Struttura dei menu	43		
6.3 Timer	44		
6.4 Sicurezza	47		
6.5 La funzione SensorControl	48		
6.6 Smart System	49		
6.7 Installazione	51		
6.8 Impostazioni	56		
<b>7 Esempi di giardino</b>	<b>58</b>		
<b>8 Manutenzione</b>	<b>63</b>		
8.1 Rimessaggio invernale	63		
8.2 Dopo il rimessaggio invernale	64		
8.3 Pulizia	64		
8.4 Trasporto e spostamenti	66		
8.5 In caso di temporale	66		
8.6 Lame	66		
8.7 Aggiornamento software	67		
8.8 Batteria	68		
<b>9 Anomalie di funzionamento</b>	<b>69</b>		
9.1 Messaggi di guasto	69		
9.2 Info messaggi	72		
9.3 Spia della stazione di ricarica	73		
9.4 Sintomi	73		
9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo perimetrale	75		
<b>10 Dati tecnici</b>	<b>78</b>		
<b>11 Termini di garanzia</b>	<b>79</b>		
<b>12 Informazioni di carattere ambientale</b>	<b>80</b>		
<b>13 Dichiarazione di conformità CE</b>	<b>81</b>		





---

## MEMO

---

N.ro seriale: \_\_\_\_\_

Codice PIN: \_\_\_\_\_

Codice di registrazione prodotto: \_\_\_\_\_

Il Codice di registrazione prodotto è un documento importante e deve essere conservato in un luogo sicuro. Il codice è necessario, per esempio, per registrare il prodotto sul sito web di GARDENA o per sbloccare il rasaerba robotizzato in caso di smarrimento del codice PIN. Il codice di registrazione prodotto è fornito in un documento distinto nella confezione del prodotto.

Se il rasaerba robotizzato viene rubato, è importante avvisare immediatamente GARDENA. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA e fornire il numero di serie e il codice di registrazione prodotto del rasaerba robotizzato in modo che possa essere registrato come rubato in un database internazionale. Si tratta di una fase importante della procedura di protezione dai furti dei rasaerba robotizzati, che scoraggia la compravendita di rasaerba rubati.

Tenere sempre a portata di mano il numero di serie del rasaerba robotizzato al momento di contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA, poiché così facendo si riceverà un'assistenza più rapida.

**Servizio Assistenza Centrale GARDENA**

**[www.gardena.com](http://www.gardena.com)**

Italian - 3

## 1 Introduzione e sicurezza

### 1.1 Introduzione

Complimenti per aver scelto un eccezionale prodotto di qualità. Per ottenere le migliori prestazioni dal vostro rasaerba robotizzato GARDENA, è necessario conoscerne il funzionamento. Il presente manuale operatore contiene informazioni importanti sul rasaerba robotizzato, sulla sua installazione e sul suo utilizzo. Le istruzioni seguenti si applicano a tutti i prodotti GARDENA e Sileno+. Della famiglia Sileno fanno parte l'R100Li e l'R100LiC. Della famiglia Sileno+ fanno parte l'R130Li, l'R130LiC e l'R160Li. Queste istruzioni fanno riferimento ai nomi specifici per modello

Oltre al presente manuale operatore, sul sito web di GARDENA, [www.gardena.com](http://www.gardena.com), sono disponibili anche i video informativi, dove è possibile trovare suggerimenti e consigli per il suo utilizzo.

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

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

Per semplificarne la comprensione, il manuale operatore utilizza il seguente sistema:

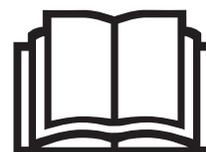
- Il testo scritto in *corsivo* indica messaggi riportati sul display del rasaerba robotizzato o rimandi a un'altra sezione del manuale operatore.
- Le parole scritte in **grassetto** si riferiscono ai pulsanti presenti sulla tastiera del rasaerba robotizzato.
- Le parole scritte in MAIUSCOLO e in *corsivo*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

#### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di aver compreso le relative istruzioni. Tenere il manuale operatore a portata di mano per eventuali riferimenti futuri!**

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

[www.gardena.com](http://www.gardena.com)



1001-003

# INTRODUZIONE E SICUREZZA

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

L'apparecchio può essere utilizzato da bambini di almeno 8 anni e da persone con capacità fisiche, sensoriali o mentali ridotte o che non abbiano esperienza o conoscenze previe, a patto che abbiano ricevuto assistenza o istruzioni per l'uso dell'apparecchio in modo sicuro e purché ne comprendano i rischi.

I bambini non devono giocare con l'apparecchio. La pulizia e la manutenzione non devono essere eseguite da bambini senza la supervisione di adulti.



### AVVERTENZA

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



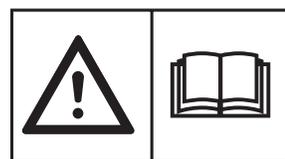
### AVVERTENZA

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

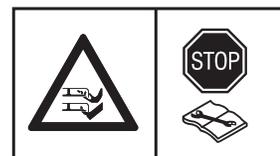
## 1.2 Simboli riportati sul prodotto

Questi simboli sono reperibili sul rasaerba robotizzato. Osservarli attentamente.

- Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di aver compreso le relative istruzioni. Attenersi scrupolosamente alle avvertenze e alle istruzioni di sicurezza contenute nel presente manuale operatore per garantire la sicurezza e l'efficienza del rasaerba robotizzato.
- Il rasaerba robotizzato si avvia solo quando l'interruttore principale è in posizione 1 ed è stato immesso il codice PIN corretto. Portare l'interruttore principale in posizione 0 prima di eseguire le ispezioni e/o la manutenzione.
- Non avvicinarsi troppo al rasaerba robotizzato quando è in funzione. Tenere le mani e i piedi lontani dalle lame rotanti.



3018-173



3018-174



3018-066

Italian - 5

# INTRODUZIONE E SICUREZZA

- Se in funzione, non avvicinare mai le mani o i piedi al corpo del rasaerba robotizzato o al di sotto di esso. Non sedersi sul rasaerba robotizzato.



3012-665

- Funzione di blocco



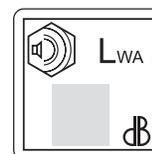
3018-244

- Il presente prodotto è conforme alle vigenti direttive CE.



6001-024

- Emissioni di rumore nell'ambiente circostante. Le emissioni del prodotto sono riportate nel capitolo 10, *Dati tecnici* e sulla targhetta dati di funzionamento.



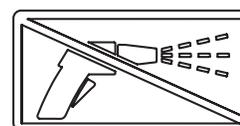
3012-1059

- Non è possibile smaltire questo prodotto alla fine della sua vita utile come normale rifiuto domestico. Accertarsi che il prodotto sia riciclato nel rispetto dei requisiti di legge locali.



3032-019

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



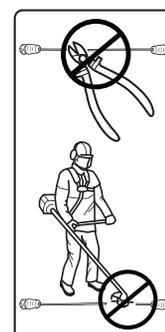
3018-243

- Il telaio contiene componenti sensibili alle scariche elettrostatiche (ESD). Inoltre, è un componente importante della struttura del rasaerba robotizzato e deve essere risigillato in modo professionale in caso di utilizzo del prodotto all'esterno. Per questo motivo il telaio può essere aperto solo da tecnici di assistenza autorizzati. Una guarnizione rotta può invalidare totalmente o in parte la garanzia.



3012-1097

- Il cavo a bassa tensione non deve essere accorciato o allungato o giuntato.
- Non utilizzare un trimmer vicino al cavo a bassa tensione. Prestare la massima attenzione durante il taglio di bordi dove sono posizionati cavi.



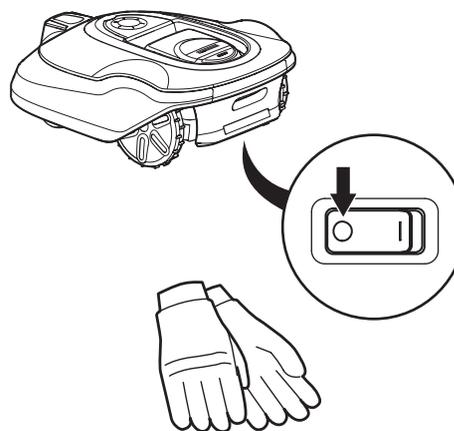
3012-1351

# INTRODUZIONE E SICUREZZA

## 1.3 Simboli nel manuale operatore

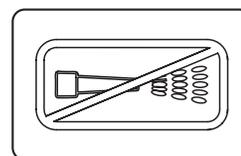
Questi simboli sono presenti nel manuale operatore. Osservarli attentamente.

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



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

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



- Un riquadro di avvertenza indica il rischio di lesioni personali, in particolare in caso di inottemperanza delle istruzioni.
- Un riquadro informativo avverte sui danni materiali, soprattutto in caso di mancato rispetto delle istruzioni. Questo riquadro indica anche che sussiste il rischio di uso improprio.



## 1.4 Istruzioni di sicurezza

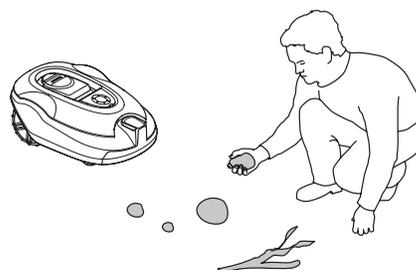
### Uso

- Questo rasaerba robotizzato è stato progettato per falciare l'erba su superfici aperte e su zone piane. Può essere utilizzato solo con le apparecchiature raccomandate dal produttore. Qualsiasi altro tipo di utilizzo è da considerarsi improprio. Attenersi scrupolosamente alle istruzioni del produttore relative a funzionamento, manutenzione e riparazioni.
- Utilizzare la funzione **PARK** o spegnere l'interruttore principale del rasaerba robotizzato quando nell'area di taglio sono presenti persone, e in particolar modo bambini o animali. In caso contrario, si consiglia programmare il rasaerba per l'uso durante le ore in cui in tale zona non vi siano persone, ad esempio di notte. Vedere 6.3 *Timer a pagina 43*.



# INTRODUZIONE E SICUREZZA

- Il rasaerba robotizzato può essere utilizzato, sottoposto a manutenzione e riparato solo da persone che abbiano totale dimestichezza con le sue specifiche caratteristiche e norme di sicurezza. Prima di usare il rasaerba robotizzato, leggere attentamente il manuale operatore e accertarsi di aver compreso le relative istruzioni.
- Non è consentito modificare il design originale del rasaerba robotizzato. Tutte le modifiche sono a rischio e pericolo dell'utente.
- Controllare che non siano presenti pietre, rami, attrezzi, giocattoli o altri oggetti sul prato che possano danneggiare le lame. Eventuali oggetti sul prato possono anche causare il blocco del rasaerba robotizzato e potrebbe essere necessario un intervento per rimuovere l'oggetto affinché il rasaerba ritorni a funzionare.
- Avviare il rasaerba robotizzato secondo le istruzioni. Quando l'interruttore principale è in posizione 1, accertarsi di tenere mani e piedi lontani dalle lame rotanti. Non mettere mai mani o piedi sotto il rasaerba robotizzato.
- Non sollevare mai il rasaerba robotizzato, né trasportarlo, quando l'interruttore principale è in posizione 1.
- Non consentire l'utilizzo del rasaerba robotizzato a persone che non ne conoscono il funzionamento e il comportamento.
- Non consentire mai che il rasaerba robotizzato possa collidere con persone o animali. Se una persona o un altro essere vivente si trova sul percorso del rasaerba, fermarlo immediatamente. Vedere 4.5 Arresto a pagina 37.
- Non collocare alcun oggetto sul rasaerba robotizzato o sulla relativa stazione di ricarica.
- In caso di guasto del disco lame o del corpo falciatore, non consentire l'utilizzo del rasaerba robotizzato. Non deve inoltre essere usato con lame, viti, dadi o cavi difettosi.
- Non utilizzare il rasaerba robotizzato se l'interruttore principale non funziona.
- Quando non lo si utilizza, spegnere sempre il rasaerba robotizzato con l'interruttore principale. Il rasaerba robotizzato si avvia solo quando l'interruttore principale è in posizione 1 ed è stato immesso il codice PIN corretto.
- Il rasaerba robotizzato non deve mai essere utilizzato quando è in funzione un irrigatore. Utilizzare la funzione timer (vedere 6.3 Timer a pagina 44), in modo che il rasaerba e l'irrigatore non funzionino mai contemporaneamente.
- GARDENA non garantisce la completa compatibilità fra il rasaerba robotizzato e altri tipi di sistemi wireless, quali telecomandi, trasmettitori radio, apparecchi acustici, recinti elettrici interrati per animali o simili.
- L'allarme integrato è molto rumoroso. Prestare attenzione, soprattutto se il rasaerba robotizzato è utilizzato in ambienti chiusi.



3018-201



3012-663

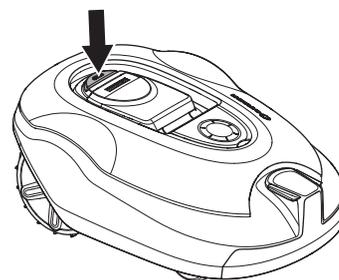
# INTRODUZIONE E SICUREZZA

## Movimento

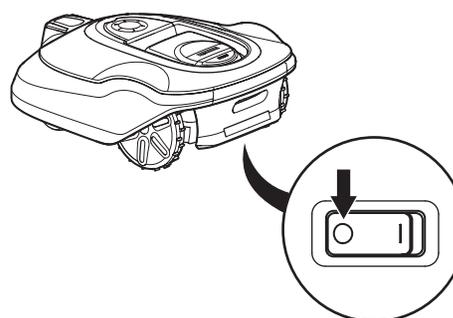
Per il trasporto del rasaerba robotizzato su lunghe distanze, utilizzare l'imballaggio originale.

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

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il rasaerba robotizzato. Se la protezione è impostata sul livello medio o alto (vedere 6.4 *Sicurezza a pagina 48*), è necessario immettere il codice PIN. Il codice PIN è composto da quattro cifre e viene scelto al momento del primo avviamento del rasaerba robotizzato, vedere 3.8 *Primo avviamento e calibratura a pagina 33*.
2. Posizionare l'interruttore principale su 0.
3. Trasportare il rasaerba robotizzato tramite la maniglia presente sul lato posteriore del prodotto. Trasportare il rasaerba robotizzato con il disco lame posizionato lontano dal corpo.



3018-202



3018-213



3012-219

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

# INTRODUZIONE E SICUREZZA

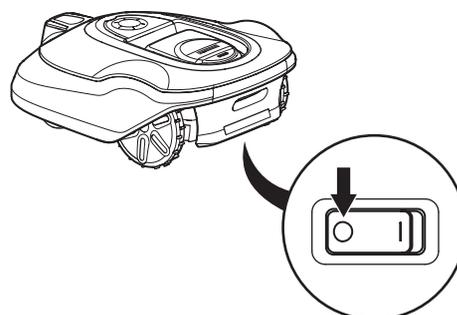
## Manutenzione



### AVVERTENZA

Quando il rasaerba robotizzato è capovolto, l'interruttore principale deve essere sempre in posizione 0.

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



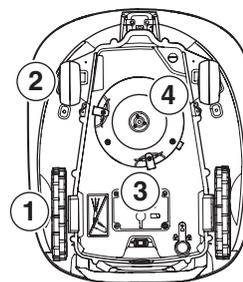
3018-213

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

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

- Pulire la stazione di ricarica regolarmente da erba, foglie, ramoscelli e altri oggetti che potrebbero ostacolare l'aggancio con il rasaerba robotizzato.
- Posizionare l'interruttore principale su 0 e indossare un paio di guanti protettivi. Capovolgere il rasaerba robotizzato. Effettuare le seguenti operazioni:
  1. Pulire le ruote motrici. L'erba nelle ruote motrici può influire sul modo in cui il rasaerba lavora sui pendii.
  2. Pulire le ruote anteriori. L'erba sulle ruote anteriori e sugli assi delle ruote anteriori può influire sulle prestazioni.
  3. Pulire la scocca, il telaio e il sistema di taglio. Erba, foglie e altri oggetti che appesantiscono il prodotto influiscono sulle prestazioni.
  4. Verificare che tutte le lame di taglio siano intatte. Controllare anche che le lame di taglio ruotino liberamente. Anche se le lame di taglio sono intatte, devono essere sostituite regolarmente per ottenere risultati ottimali e un basso consumo energetico. Sostituire tutte le lame e le viti allo stesso tempo, se necessario, in modo da mantenere bilanciate le parti rotanti. *Vedere 8.6 Lame a pagina 67*



3018-226

## 2 Presentazione

Questo capitolo contiene informazioni importanti di cui essere a conoscenza quando si progetta l'installazione. L'installazione di un rasaerba robotizzato implica quattro componenti principali:

- Un rasaerba robotizzato che falcia l'erba sostanzialmente seguendo uno schema casuale. Il rasaerba robotizzato è alimentato da una batteria che non necessita di manutenzione.
- Una stazione di ricarica, dove ritorna il rasaerba robotizzato quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso. La stazione di ricarica svolge tre funzioni:
  - Inviare segnali di controllo lungo il cavo perimetrale.
  - Inviare segnali di controllo lungo il cavo guida.
  - Caricare la batteria del rasaerba robotizzato.
- Un alimentatore collegato tra la stazione di ricarica e una presa di corrente a parete da 100 V-240 V. L'alimentatore è collegato alla presa di rete e alla stazione di ricarica con un cavo a bassa tensione da 10 m. Il cavo a bassa tensione non deve essere accorciato o allungato.

È disponibile come accessorio opzionale un cavo a bassa tensione più lungo. Si prega di contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA per ulteriori informazioni.

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

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

Il cavo fornito per l'installazione è:

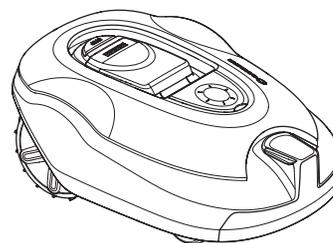
	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li
<b>Lunghezza del cavo, m</b>	200	250	250

Nel caso in cui non sia sufficiente, è possibile acquistare dell'altro cavo e collegarlo al cavo esistente mediante un giunto.

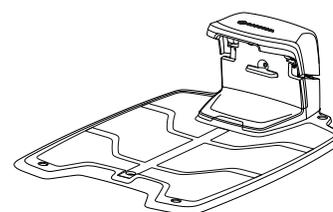
La lunghezza massima ammessa per il cavo perimetrale è 800 m.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

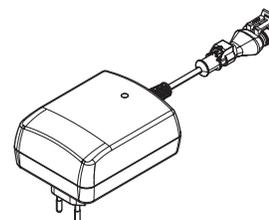
**Utilizzare sempre ricambi e accessori originali**



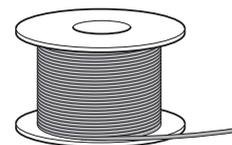
3018-203



3012-1041



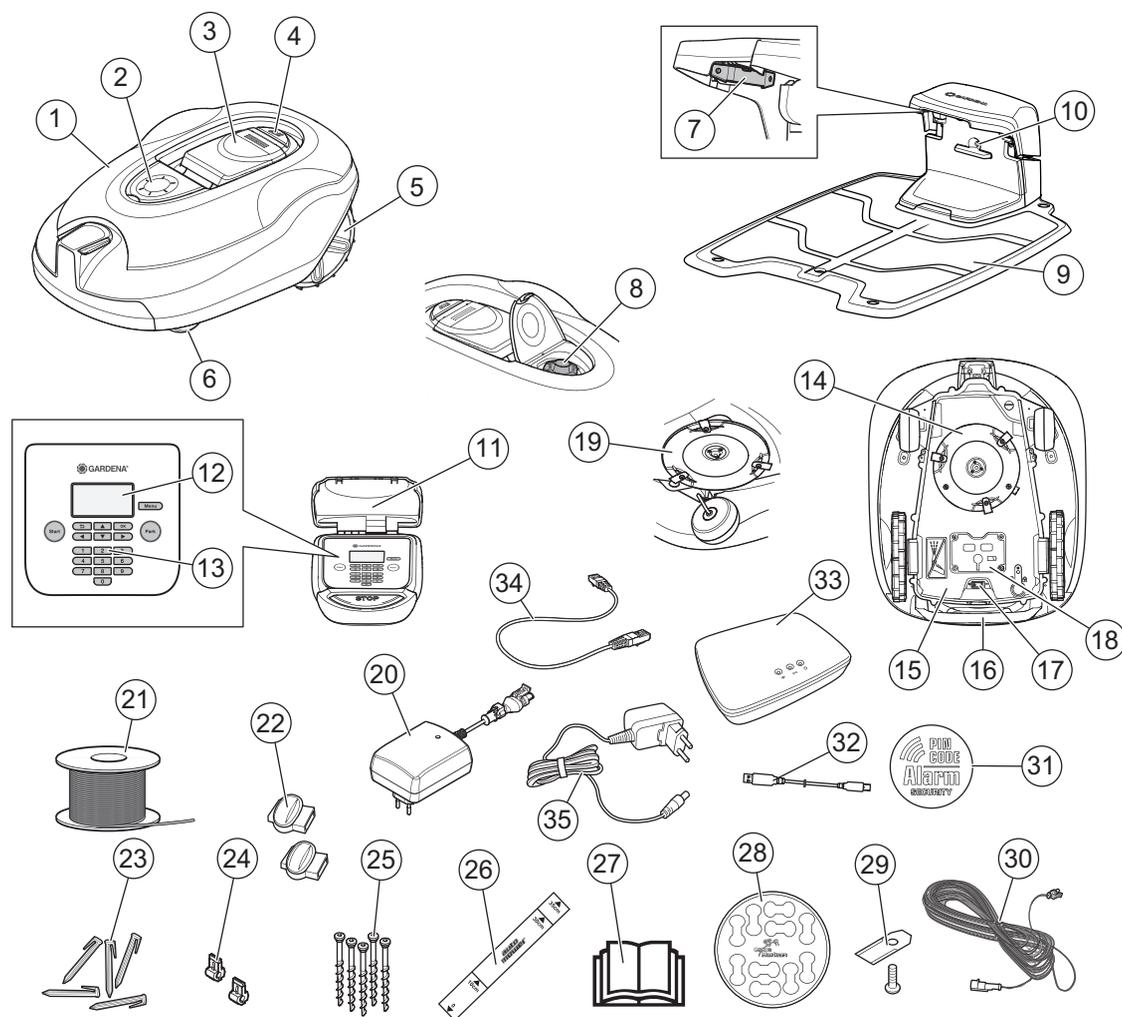
3012-1352



3012-221

# PRESENTAZIONE

## 2.1 Identificazione delle parti



3018-230

I numeri in figura rappresentano:

- |  |   |
|--|---|
| 1. Scocca  | 20. Alimentatore (l'aspetto dell'alimentatore può essere diverso a seconda del mercato)   |
| 2. Portello per la regolazione dell'altezza di taglio  | 21. Matassa per cavo perimetrale e cavo guida   |
| 3. Portello per display e tastiera   | 22. Giunti per cavo   |
| 4. Pulsante di arresto/Gancio per aprire il portello   | 23. Picchetti   |
| 5. Ruote posteriori  | 24. Connettore per cavo perimetrale   |
| 6. Ruote anteriori   | 25. Viti per il fissaggio della stazione di ricarica  |
| 7. Lamelle di contatto   | 26. Astina di misurazione per facilitare l'installazione del cavo perimetrale (l'astina di misurazione è separata dalla confezione) |
| 8. Regolazione dell'altezza di taglio  | 27. Manuale operatore e Guida rapida  |
| 9. Stazione di ricarica  | 28. Etichette cavi  |
| 10. LED per il controllo del funzionamento della stazione di ricarica, del cavo perimetrale e del cavo guida | 29. Lame extra  |
| 11. Targhetta dati di funzionamento  | 30. Cavo a bassa tensione   |
| 12. Display  | 31. Decalcomania allarme  |
| 13. Tastiera   | 32. Cavo USB per aggiornamenti del software   |
| 14. Apparato di taglio   | 33. Sistema di comunicazione Smart (solo per GARDENA R100LiC, R130LiC)  |
| 15. Scatola telaio con elettronica, batteria e motori  | 34. Cavo LAN del gateway del sistema smart, (solo per GARDENA R100LiC, R130LiC)   |
| 16. Impugnatura  | 35. Alimentatore del gateway del sistema smart, (solo per GARDENA R100LiC, R130LiC)   |
| 17. Interruttore principale  |   |
| 18. Sportello del vano batterie  |   |
| 19. Disco lame   |   |

# PRESENTAZIONE

## 2.2 Contenuto della confezione

Il pacchetto del rasaerba robotizzato GARDENA include le parti seguenti.

	GARDENA				
	R100Li	R100LiC	R130Li	R130LiC	R160Li
Rasaerba robotizzato	√	√	√	√	√
Stazione di ricarica	√	√	√	√	√
Alimentazione	√	√	√	√	√
Cavo perimetrale	200 m	200 m	250 m	250 m	250 m
Giunti	7 pz	7 pz	7 pz	7 pz	7 pz
Picchetti	400 pz	400 pz	400 pz	400 pz	400 pz
Connettori	5 pz	5 pz	5 pz	5 pz	5 pz
Viti della stazione di ricarica	5 pz	5 pz	5 pz	5 pz	5 pz
Chiave a brugola	√	√	√	√	√
Astina di misurazione	√	√	√	√	√
Cavo a bassa tensione	√	√	√	√	√
Manuale operatore e Guida rapida	√	√	√	√	√
Etichette cavi	√	√	√	√	√
Lame extra	9 pz	9 pz	9 pz	9 pz	9 pz
Decalcomania allarme	√	√	√	√	√
Cavo USB per aggiornamenti del software	√	√	√	√	√
Gateway del sistema smart		√		√	
Cavo LAN del gateway del sistema smart		√		√	
Alimentatore del gateway del sistema smart		√		√	

## 2.3 Funzione

### Capacità

Il rasaerba robotizzato è consigliato per prati di dimensioni fino a:

	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li
Area del prato, m <sup>2</sup>	1000	1300	1600

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

Un rasaerba robotizzato a piena carica è in grado di falciare per circa 60-80 minuti, a seconda dell'età della batteria e della densità dell'erba. Il rasaerba robotizzato quindi dovrà essere ricaricato per 60-70 minuti. Il tempo di ricarica può variare a seconda della temperatura ambiente o di altri fattori.

# PRESENTAZIONE

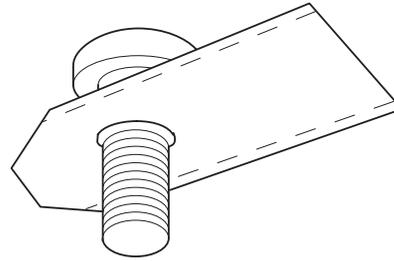
## Tecnica di taglio

Il sistema di taglio nel rasaerba robotizzato si basa su un principio di risparmio energetico. A differenza di molti rasaerba tradizionali, il rasaerba robotizzato taglia l'erba, invece di staccarla.

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

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

Sostituire regolarmente le lame per ottenere risultati di taglio ottimali. La sostituzione delle lame è molto semplice. *Vedere 8.6 Lame a pagina 67.*



3020-002

## Metodo di lavoro

Il rasaerba robotizzato falcia il prato automaticamente, alternando continuamente la fase di taglio a quella di ricarica.

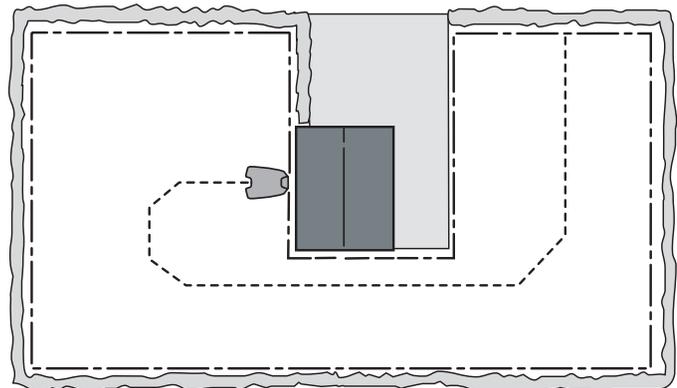
Il rasaerba robotizzato inizia a cercare la stazione di ricarica quando il livello di carica della batteria risulta troppo basso. Il rasaerba robotizzato non taglia quando è alla ricerca della stazione di ricarica.

Quando il rasaerba robotizzato cerca la stazione di ricarica, per prima cosa cerca in maniera casuale il cavo guida. Quindi segue il cavo guida fino alla stazione di ricarica.

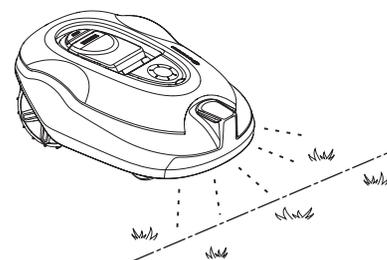
Quando la batteria è completamente carica, il rasaerba robotizzato lascia la stazione di ricarica e inizia a tagliare un'area predefinita in giardino. Potrebbe essere necessario configurare le impostazioni di uscita manuali per assicurare la falciatura uniforme del prato, vedere 6.7 "Installazione" a pagina 52.

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

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



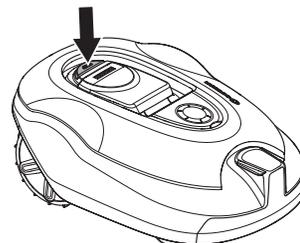
3023-003



3018-204

# PRESENTAZIONE

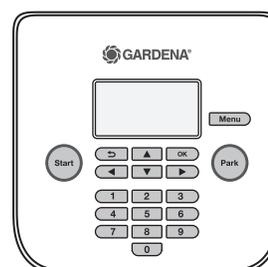
Il pulsante **STOP**, situato sulla parte superiore del rasaerba robotizzato, è utilizzato principalmente per arrestare il rasaerba robotizzato quando è in funzione. Quando si preme il pulsante **STOP** si apre un portello dietro il quale è presente un pannello di comando. Il pulsante **STOP** rimane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



3018-202

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

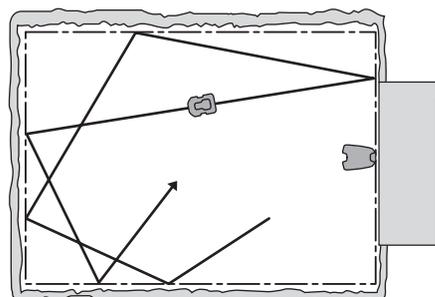
Quando l'interruttore principale viene portato in posizione 1 per la prima volta, inizia una sequenza di avvio che comprende un determinato numero di impostazioni di base. *Vedere 3.8 Primo avviamento e calibratura a pagina 33.*



3018-239

## Movimento tipico

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

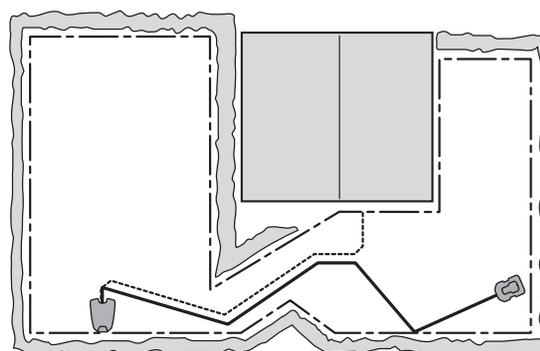


3023-012

## Metodo di ricerca

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

Il cavo guida è un cavo che viene posato dalla stazione di ricarica verso, per esempio, una parte distante dell'area di lavoro o attraverso un passaggio stretto, per poi essere collegato al cavo perimetrale. *Vedere 3.6 Installazione del cavo guida. a pagina 29.*



3023-013

## 3 Installazione

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

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

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

Vedere 7 Esempi di giardino a pagina 59 per esempi di installazione.

Visitare inoltre il sito [www.gardena.com](http://www.gardena.com) per ulteriori descrizioni e suggerimenti relativi all'installazione.

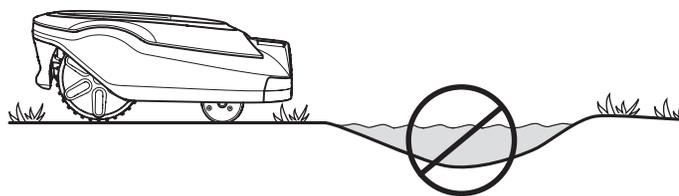
### Eeguire l'installazione come descritto nella procedura seguente:

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

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

### 3.1 Preparativi

1. Se l'erba nell'area di lavoro è più alta di 10 cm tagliarla con un rasaerba standard. Quindi raccogliere l'erba.
2. Colmare buche e cunette per evitare che l'acqua piovana formi delle pozzanghere. Il prodotto può danneggiarsi se viene usato in pozze di acqua. Vedere 11 Termini di garanzia a pagina 80.
3. Leggere attentamente tutti i passaggi prima dell'installazione.



3018-212

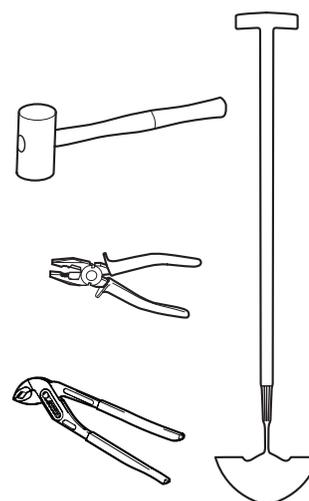
# INSTALLAZIONE

4. Verificare che siano presenti tutti i componenti per l'installazione. I numeri tra parentesi si riferiscono alla figura di riferimento del componente. *Vedere 2.1 Identificazione delle parti a pagina 12.*

- Rasaerba robotizzato
- Stazione di ricarica (10)
- Matassa per cavo perimetrale e cavo guida (22)
- Alimentatore (21)
- Cavo a bassa tensione (30)
- Picchetti (23)
- Connettori per cavo perimetrale (24)
- Viti per la stazione di ricarica (25)
- Astina di misurazione (26)
- Giunti per cavo (22)
- Etichette cavi (28)

Durante l'installazione sarà inoltre necessario quanto segue.

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



3012-1311

## 3.2 Installazione della stazione di ricarica

### Posizione migliore per la stazione di ricarica

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

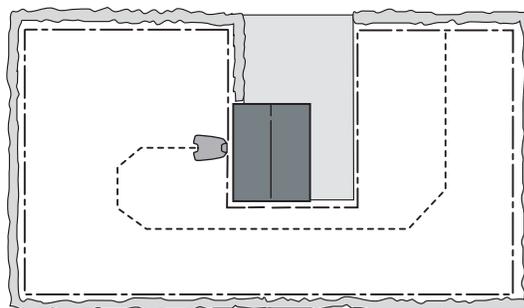
- Lasciare uno spazio libero di almeno 3 metri davanti alla stazione di ricarica.
- Deve essere vicina a una presa di rete. Il cavo a bassa tensione fornito in dotazione è lungo 10 metri.
- Una superficie piana priva di oggetti contundenti su cui posizionare la stazione di ricarica.
- Protezione dagli schizzi d'acqua, per esempio dell'impianto di irrigazione.
- Protezione dalla luce diretta del sole.
- Possibile necessità di nascondere la stazione di ricarica alla vista degli estranei.

Italian - 17

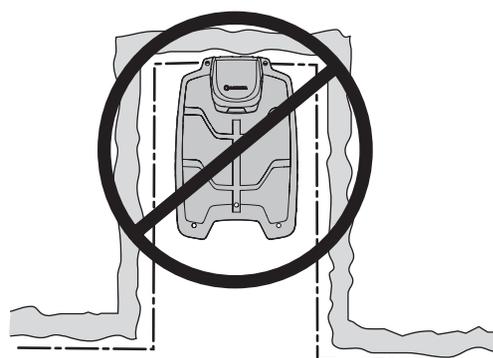


## INSTALLAZIONE

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

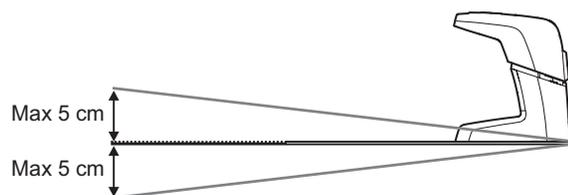


Non posizionare la stazione di ricarica in luoghi ristretti all'interno dell'area di lavoro. Questo può rendere difficile per il rasaerba il ritrovamento della stazione di ricarica.



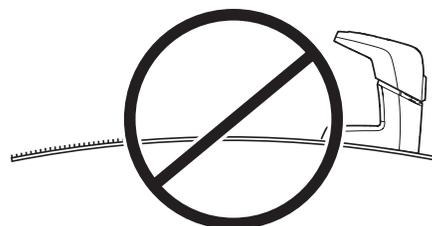
3023-003

La stazione di ricarica deve essere posizionata su un terreno relativamente piano. Il lato anteriore della stazione di ricarica deve essere al massimo 5 cm più in alto o in basso rispetto al lato posteriore.



3018-238

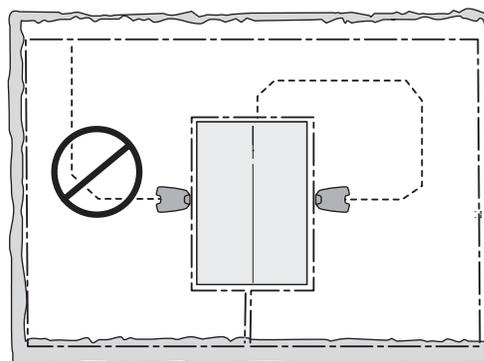
La stazione di ricarica non deve essere posizionata in modo da poter piegare la sua piastra base.



3012-1312

3012-1053

La stazione di ricarica non deve essere installata su un'isola poiché così facendo si riducono le possibilità di posizionare il cavo guida in modo ottimale. Se tuttavia la stazione di ricarica deve essere necessariamente installata su un'isola, anche il cavo guida deve essere collegato all'isola. Fare riferimento alla figura. Per maggiori informazioni sulle isole, leggere il capitolo 3.4 Installazione del cavo perimetrale.



3023-004



# INSTALLAZIONE

## Collegamento dell'alimentatore

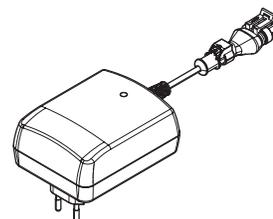
Nello scegliere la posizione dell'alimentatore, prendere in considerazione quanto segue:

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

Se l'alimentatore è collegato a una presa elettrica all'esterno, deve essere adatto all'uso all'aperto.

Il cavo a bassa tensione che conduce all'alimentatore è lungo 10 metri e non può essere accorciato o allungato.

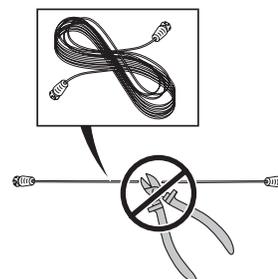
Non è permesso collegare l'alimentatore direttamente alla stazione di ricarica. Usare sempre il cavo a bassa tensione.



3012-1352

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

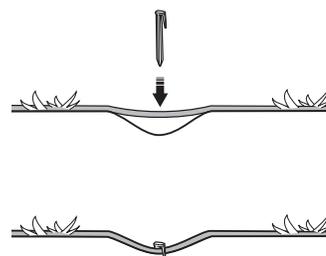
**Il cavo della bassa tensione non deve essere in alcun caso né accorciato né allungato.**



3018-069

È possibile lasciare che il cavo a bassa tensione attraversi l'area di lavoro. Il cavo a bassa tensione deve essere fissato con picchetti o interrato.

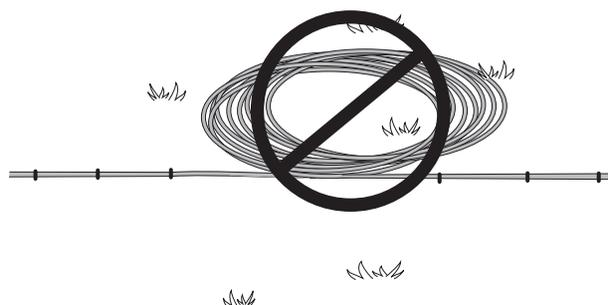
Accertarsi che il cavo a bassa tensione sia posizionato lungo il terreno e fissato con picchetti. Il cavo deve trovarsi vicino al terreno, così che non possa essere tagliato prima che le radici dell'erba vi siano cresciute sopra.



3018-085

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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



3012-281

L'alimentatore deve essere posizionato in un luogo ben ventilato e non deve essere esposto alla luce solare diretta. L'alimentatore deve essere posizionato al riparo sotto un tetto.

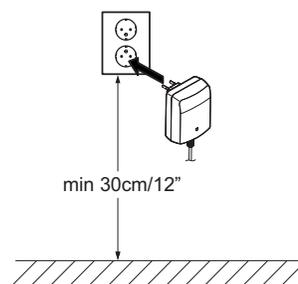
Collegando l'alimentatore alla presa a muro, si consiglia di utilizzare un interruttore differenziale.

L'alimentatore deve essere montato su una superficie verticale, come una parete o una recinzione.

# INSTALLAZIONE

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

Non collegare mai l'alimentatore a una presa di corrente se la spina o il cavo sono danneggiati. Eventuali cavi danneggiati o attorcigliati fanno aumentare il rischio di scosse elettriche.



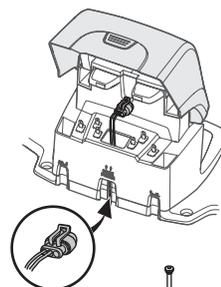
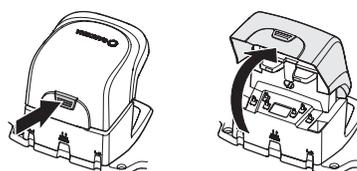
3012-1344

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

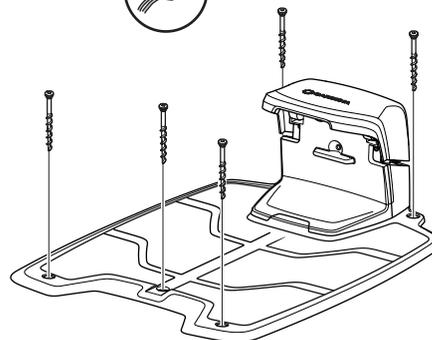
Utilizzare la spina dell'alimentatore per scollegare la stazione di ricarica, ad esempio prima della pulizia o della riparazione del cavo.

## Installazione e collegamento della stazione di ricarica

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



3018-235



3018-220

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

Non calpestare o camminare sulla piastra della stazione di ricarica.



3018-221



---

## INSTALLAZIONE

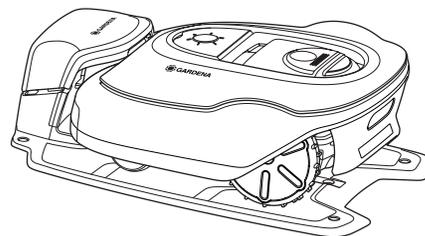
---

### 3.3 Caricamento della batteria

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

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

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



3018-217

#### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

# INSTALLAZIONE

## 3.4 Installazione del cavo perimetrale

Verificare che il cavo perimetrale sia installato correttamente come indicato nelle istruzioni.

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

- Fissare il cavo al terreno tramite picchetti.

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

- Interrare il cavo.

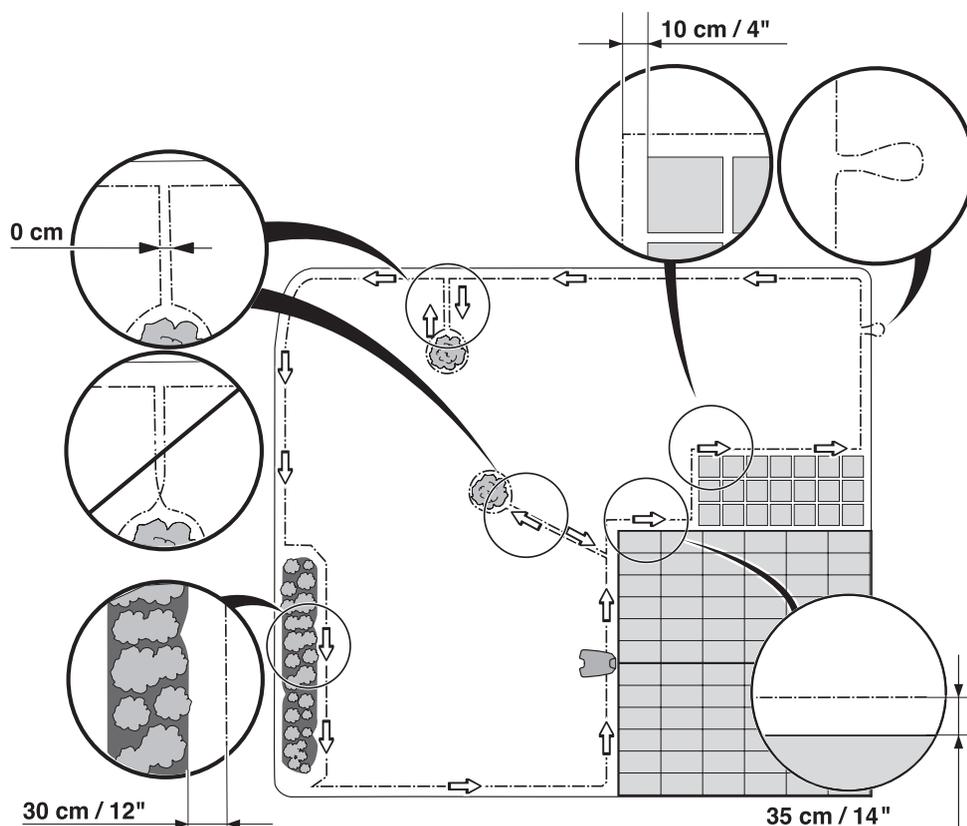
È preferibile interrare il cavo perimetrale se si desidera diserbare o aerare il prato. Se necessario, i due metodi possono essere combinati in modo che una parte del cavo perimetrale sia fissato con i picchetti e il resto interrato. Il cavo può essere interrato usando per esempio un tagliabordi o una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

## Scelta della posizione del cavo perimetrale

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

- Il cavo forma un anello intorno all'area di lavoro del rasaerba robotizzato. Utilizzare solo cavi perimetrali originali, appositamente progettati per resistere all'umidità del terreno che altrimenti potrebbe danneggiare facilmente i cavi.
- La distanza tra il rasaerba robotizzato e il cavo in qualsiasi punto dell'intera area di lavoro non deve superare mai i 35 metri.
- Il cavo deve essere lungo al massimo 800 metri.
- È consigliato lasciare 20 cm di cavo extra ai quali collegare in seguito il cavo guida. Vedere 3.6 *Installazione del cavo guida*, a pagina 29.

In base a ciò che si trova attorno all'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posizionato a diverse distanze dai vari ostacoli. L'illustrazione seguente mostra come posizionare il cavo perimetrale attorno all'area di lavoro e agli ostacoli. Usare l'astina di misurazione in dotazione per determinare la distanza corretta. Vedere 2.1 *Identificazione delle parti* a pagina 12.



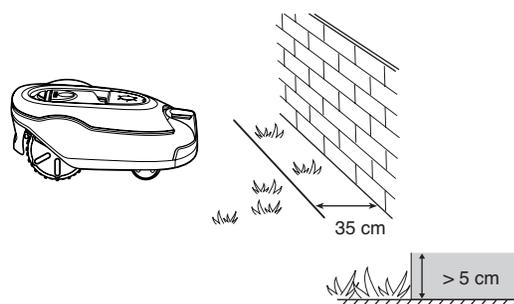
3023-031

# INSTALLAZIONE

## Confini dell'area di lavoro

Se un ostacolo alto (almeno 5 cm), ad esempio un muro o una recinzione, confina con l'area di lavoro, il cavo perimetrale deve essere posato a una distanza pari a 35 cm dall'ostacolo. Questo permetterà di evitare la collisione del rasaerba robotizzato con l'ostacolo e di ridurre l'usura della scocca.

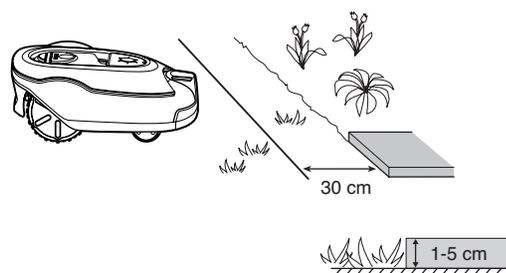
Non viene falciata l'area di prato fino a circa 20 cm da un ostacolo fisso.



3018-205

Se l'area di lavoro confina con un piccolo fosso, per esempio un'aiuola o un piccolo rilievo, i.e. un marciapiede (1-5 cm), il cavo perimetrale deve essere posato 30 centimetri all'interno dell'area di lavoro. Questo impedisce alle ruote di entrare nel fosso o salire sul marciapiede ed evitare l'eccessiva usura del rasaerba robotizzato e in particolare delle ruote anteriori.

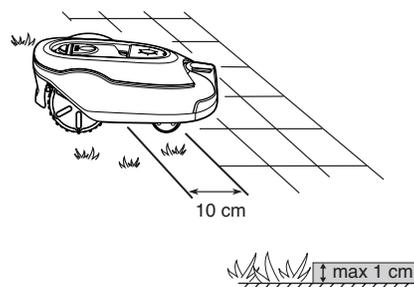
Non viene falciata l'erba su un'area fino a circa 15 cm dal fosso/marciapiede.



3018-206

Se l'area di lavoro confina con una pavimentazione in selciato o una simile a livello con il prato (+/- 1 cm), è possibile consentire al rasaerba di salire leggermente su di essa. Il cavo perimetrale deve essere posato a 10 cm dal bordo della pavimentazione.

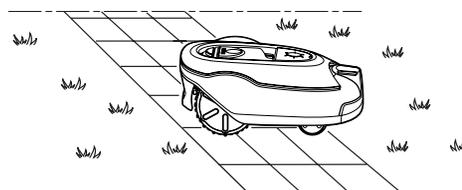
Tutta l'erba lungo i lati della pavimentazione sarà tagliata.



3018-208

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

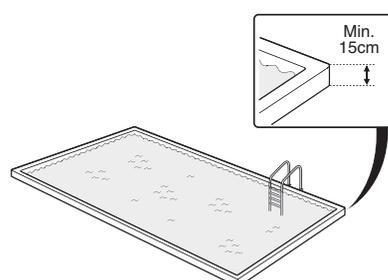
Nota: il rasaerba robotizzato non deve mai passare sopra ghiaia, pacciamme o materiali simili che potrebbero danneggiare le lame.



3018-207

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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



3018-046

# INSTALLAZIONE

## Confini all'interno dell'area di lavoro

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

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

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

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

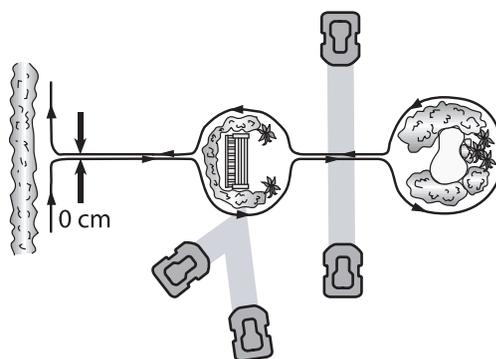
Gli ostacoli leggermente inclinati, come per esempio pietre o alberi grandi con radici sporgenti, devono essere delimitati con un'isola o rimossi. In caso contrario, il rasaerba robotizzato può salire su questo tipo di ostacolo, danneggiando così le lame.

## Aree secondarie

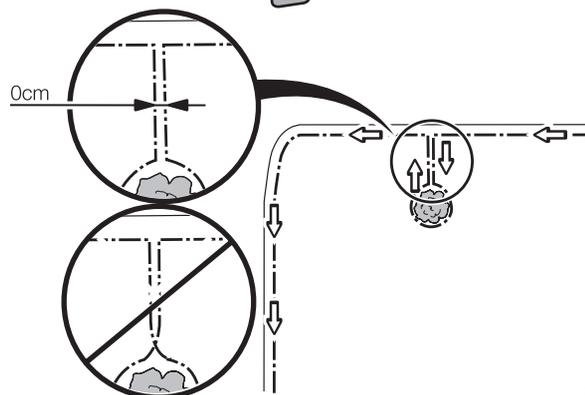
Se l'area di lavoro comprende due aree tra le quali il rasaerba robotizzato ha difficoltà a spostarsi, è consigliabile creare un'area secondaria. Per esempio le pendenze del 35% o passaggi più stretti di 60 cm. Posare quindi il cavo perimetrale intorno all'area secondaria in modo che formi un cerchio all'esterno dell'area principale.

Il rasaerba robotizzato deve essere trasferito manualmente dall'area principale alla secondaria quando si deve tagliare l'erba dell'area secondaria. È necessario ricorrere alla modalità operativa *Area secondaria (A)* quando il rasaerba robotizzato non è in grado di spostarsi autonomamente dall'area secondaria alla stazione di ricarica. Vedere 5.1 *Selezione operativa START a pagina 41*. In questa modalità, il rasaerba robotizzato non cerca mai la stazione di ricarica e continua a tagliare il prato finché la batteria non si esaurisce. Quando la batteria è scarica, il rasaerba robotizzato si arresta e sul display viene visualizzato il messaggio *Necessita carica manuale*. Quindi, posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica per caricare la batteria. Se subito dopo la carica occorre rasare l'area principale, premere il pulsante **START** e selezionare *Zona principale (B)* prima di chiudere il portello.

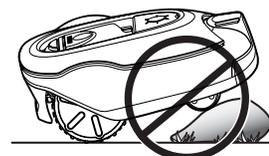
Italian - 24



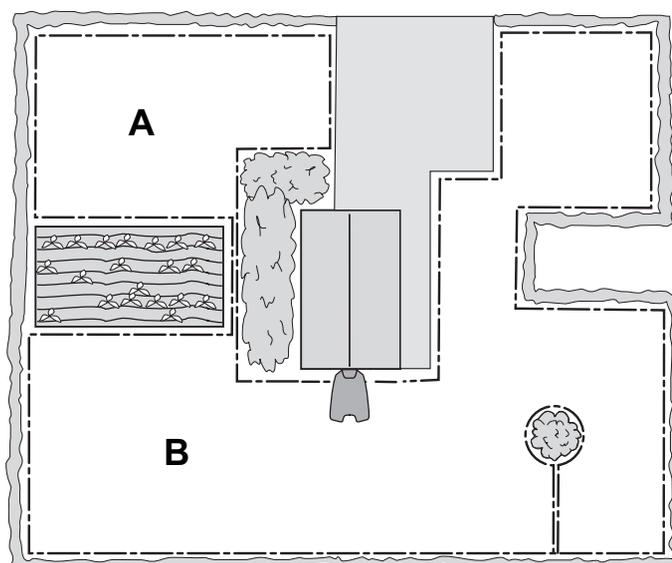
3023-005



3012-686



3018-209



3023-006

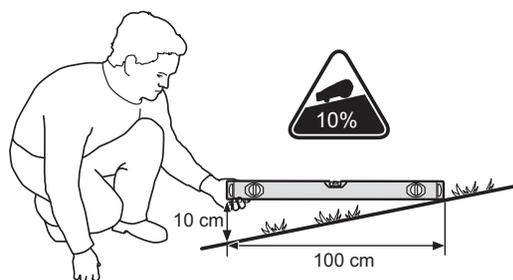
# INSTALLAZIONE

## Passaggi durante il taglio

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

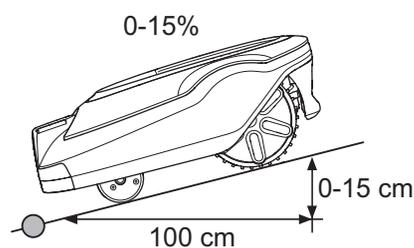
## Pendenze

Il rasaerba robotizzato può operare anche su aree di lavoro in pendenza. La pendenza massima è definita come unità percentuali (%). La pendenza in percentuale è calcolata come differenza di altezza in centimetri per ogni metro. Se, per esempio la differenza di altezza è di 10 cm, la pendenza è del 10%. Fare riferimento alla figura.



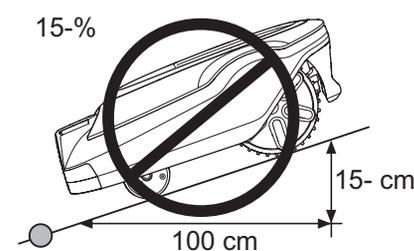
3012-1346

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



3018-210

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

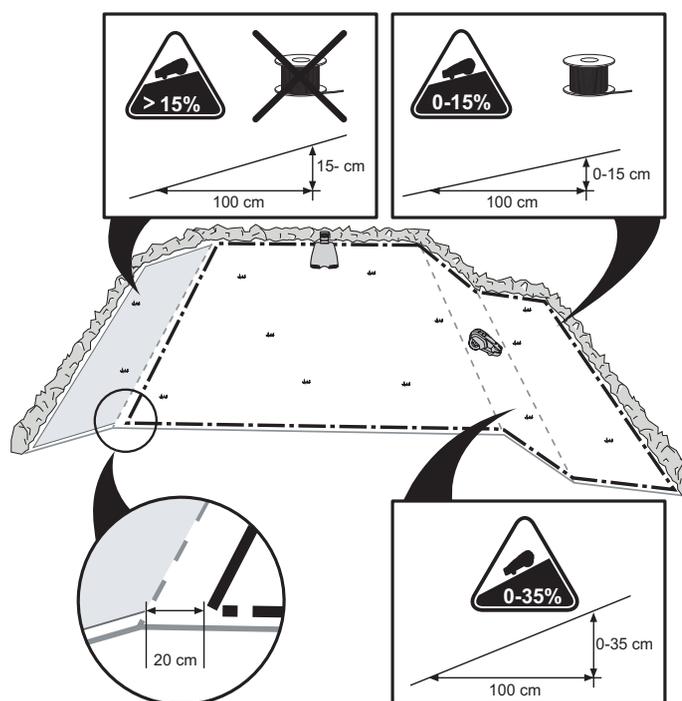


3018-211

Comunque, nel caso in cui sia presente un ostacolo (ad es. una recinzione o una fitta siepe) che il rasaerba robotizzato potrebbe incontrare, il cavo perimetrale può essere posizionato lungo una pendenza superiore al 15%.

All'interno dell'area di lavoro, il rasaerba robotizzato è in grado di tagliare zone con pendenza fino al 35%. Le aree di maggiore pendenza devono essere isolate con il cavo perimetrale.

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



3012-1347

Italian - 25

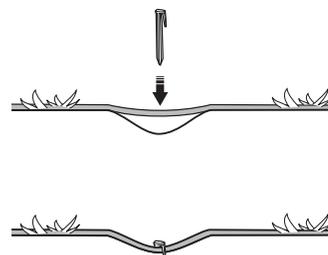


# INSTALLAZIONE

## Posa del cavo perimetrale

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

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



3018-085

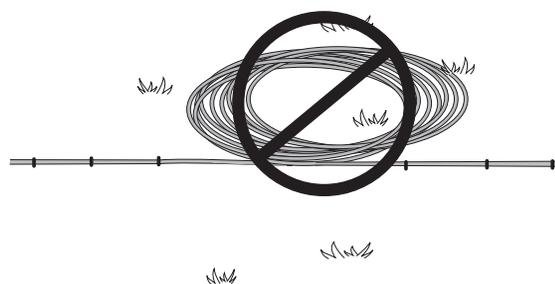
Se il cavo perimetrale deve essere interrato, procedere come segue.

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

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

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

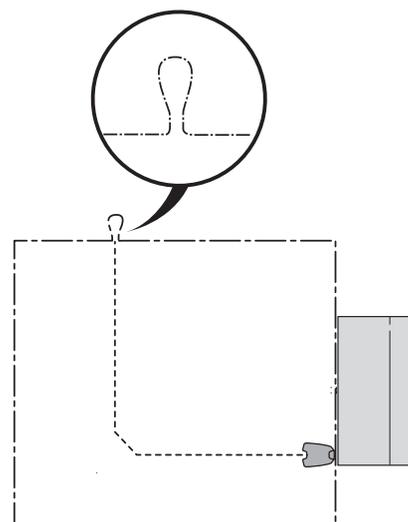
**Il cavo in più non deve essere avvolto in bobine al di fuori del cavo perimetrale. Tale azione potrebbe arrestare il rasaerba robotizzato.**



3012-281

## Occhiello per il collegamento del cavo guida

Per facilitare il collegamento del cavo guida al cavo perimetrale, è consigliabile creare un occhiello con circa 20 cm di cavo perimetrale extra in corrispondenza del punto in cui sarà poi collegato il cavo guida. È consigliabile stabilire la collocazione del cavo guida prima di posizionare il cavo perimetrale. *Vedere 3.6 Installazione del cavo guida. a pagina 29.*



3023-007

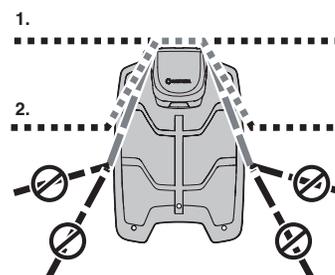


# INSTALLAZIONE

## Posa del cavo perimetrale verso la stazione di ricarica

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

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

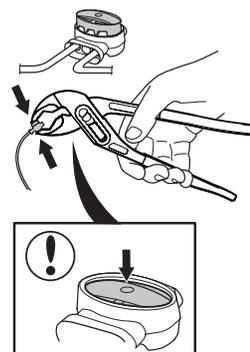


3018-241

## Giunzione del cavo perimetrale

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

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



3012-1323

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

# INSTALLAZIONE

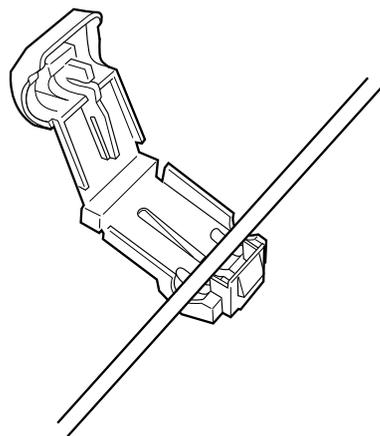
## 3.5 Collegamento del cavo perimetrale

Collegare il cavo perimetrale alla stazione di ricarica.

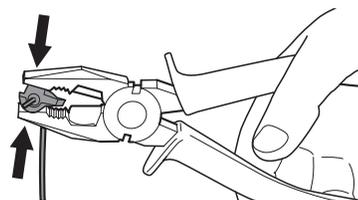
### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

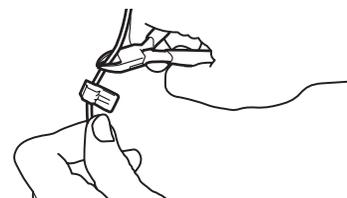
1. Inserire le estremità dei cavi nel connettore.
  - Aprire il connettore.
  - Posizionare il cavo nella scanalatura del connettore.
2. Premere i connettori insieme usando un paio di pinze. Premere finché non si sente uno scatto.
3. Tagliare l'eventuale cavo perimetrale in eccesso. Tagliare a 1-2 cm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



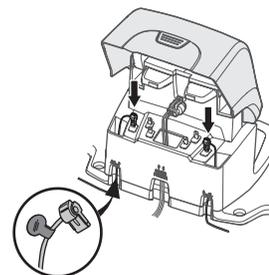
3012-284



3012-264



3012-265



3018-236

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

## INSTALLAZIONE

### 3.6 Installazione del cavo guida.

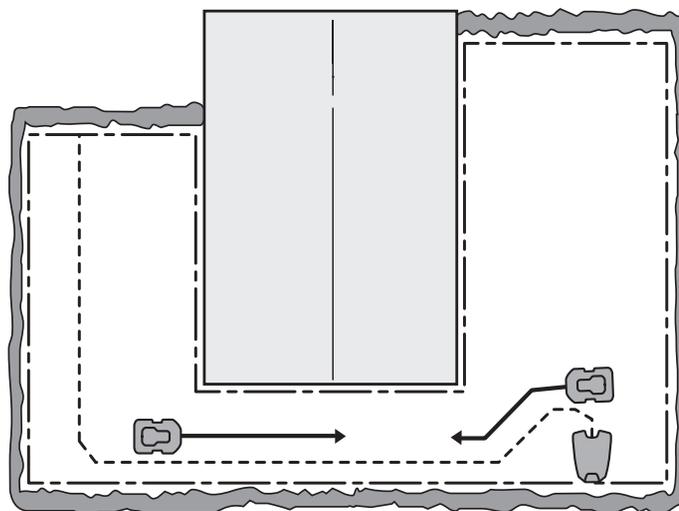
Il cavo guida è un cavo che viene posato dalla stazione di ricarica verso, per esempio, una parte distante dell'area di lavoro o attraverso un passaggio stretto, per poi essere collegato al cavo perimetrale. La stessa bobina di cavo viene usata sia per il cavo perimetrale sia per il cavo guida.

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

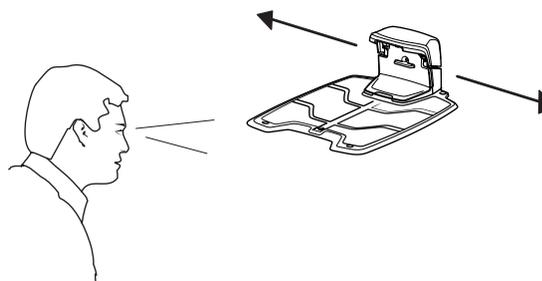
Azionare il rasaerba robotizzato a distanze diverse dal cavo guida per ridurre il rischio di tracciare solchi. L'area accanto al cavo usata dal rasaerba robotizzato è chiamata Corridoio. Più ampio è il corridoio consentito dall'installazione, minore è il rischio di formare solchi. Durante l'installazione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

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

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



3023-008



3018-218

#### INFORMAZIONI IMPORTANTI

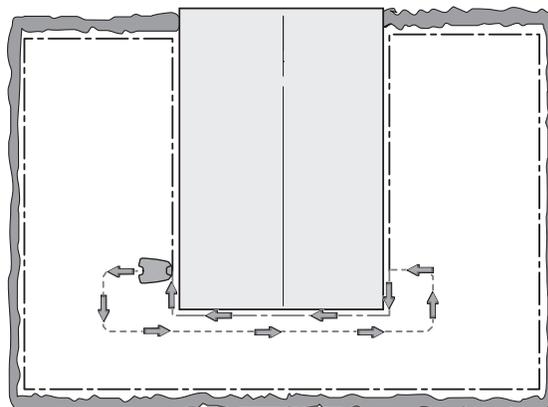
**Assicurarsi uno spazio il più libero possibile a sinistra del cavo guida, osservando frontalmente la stazione di ricarica.**

# INSTALLAZIONE

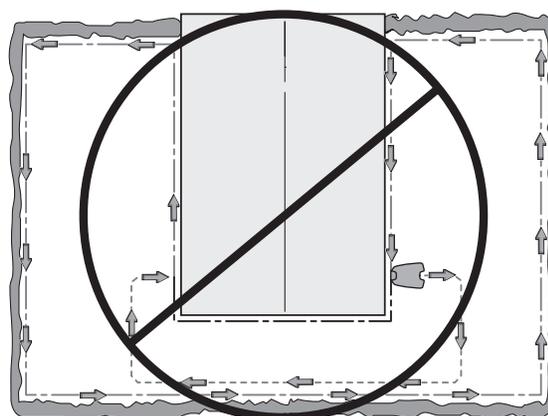
## Posa e collegamento del cavo guida

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

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



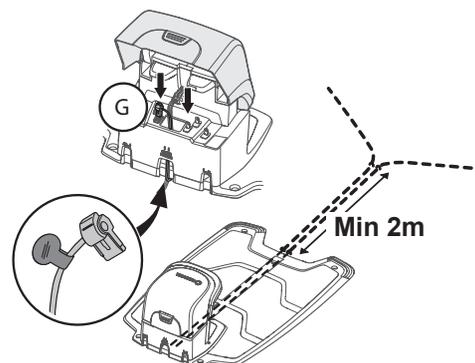
3023-009



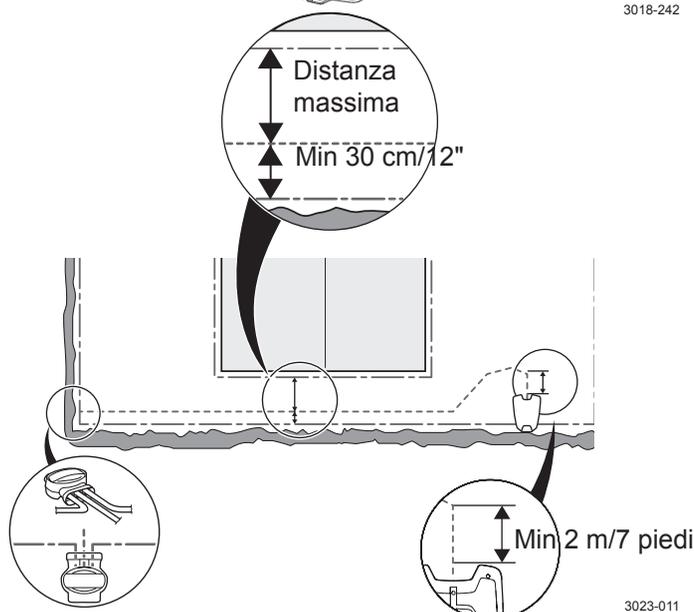
3023-010

2. Inclinare in avanti il coperchio superiore della stazione di ricarica e far passare il cavo guida attraverso uno dei due canali contrassegnati con GUIDE che portano al collegamento della guida.
3. Montare il connettore sul cavo guida come già fatto per il cavo perimetrale, seguendo le istruzioni riportate nella sezione 3.5 *Collegamento del cavo perimetrale* a pagina 27. Collegarlo al connettore di contatto sulla stazione di ricarica indicato con "G1".
4. Contrassegnare i cavi con le etichette per cavi in dotazione. Questo rende più semplice ricollegare i cavi correttamente quando per esempio la stazione di ricarica viene riposta per l'inverno.
5. Stendere il cavo guida dritto sotto la piastra di ricarica e quindi almeno 2 metri direttamente fuori dal bordo anteriore della piastra.

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



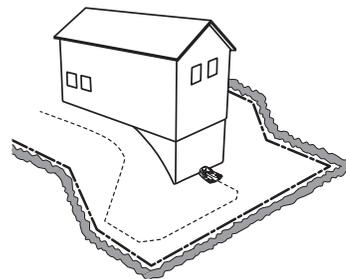
3018-242



3023-011

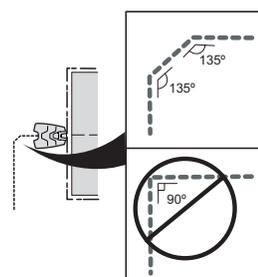
# INSTALLAZIONE

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



3018-061

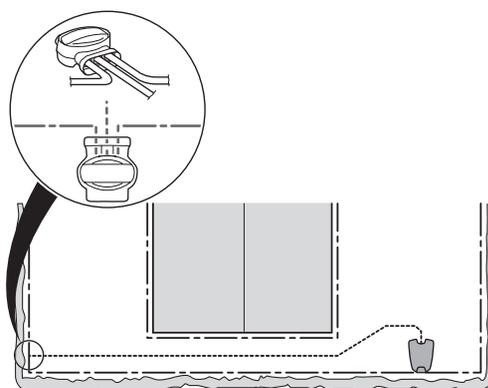
Nella posa del cavo evitare angoli acuti. Per il rasaerba robotizzato diventa difficile seguire il cavo guida.



3012-1327

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

Sollevarre il cavo perimetrale. Tagliare il cavo perimetrale usando per esempio un tagliafili. Il collegamento del cavo guida è più facile se è stato fatto un occhiello sul cavo perimetrale, come indicato nella descrizione precedente. Vedere *Occhiello per il collegamento del cavo guida a pagina 26*.

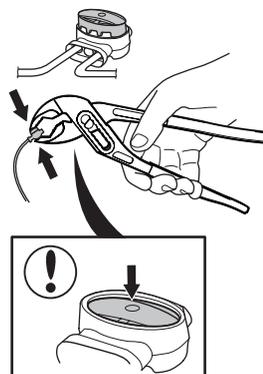


3023-015

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

Inserire il cavo perimetrale e il cavo guida nel giunto. Verificare che i cavi siano inseriti completamente nel giunto in modo che le estremità siano visibili attraverso l'area trasparente sull'altro lato del giunto.

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



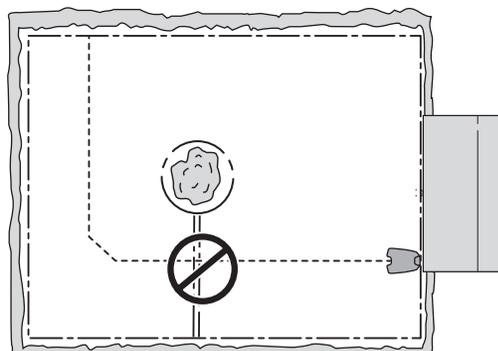
3018-1323

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

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

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

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



3023-016  
Italian - 31



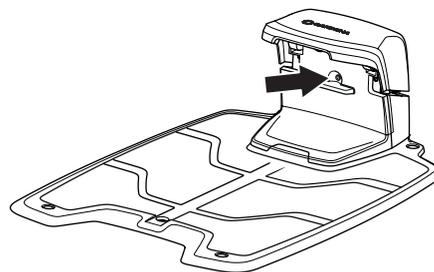
## INSTALLAZIONE

### 3.7 Controllo dell'installazione

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

- Luce verde fissa = il segnale è buono.
- Luce verde lampeggiante = il sistema del cavo è spento e il rasaerba robotizzato è in modalità ECO. *Vedere 6.8 Impostazioni a pagina 57.*
- Luce blu lampeggiante = interruzione nel cavo perimetrale, segnale assente.
- Luce rossa lampeggiante = interruzione dell'antenna nella piastra della stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
- Luce blu fissa = segnale debole. Questa situazione può essere dovuta all'anello perimetrale troppo lungo o al cavo danneggiato. Se il rasaerba robotizzato funziona comunque, ciò non costituisce un problema.
- Luce rossa fissa = guasto nella scheda elettronica della stazione di ricarica. Il guasto deve essere corretto da un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.

*Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 74* se la spia non è verde fissa o lampeggiante.



3018-216



# INSTALLAZIONE

## 3.8 Primo avviamento e calibratura

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

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

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

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

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

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

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

Utilizzare Memo a pagina 3 per prendere nota del codice PIN.

## 3.9 Verifica dell'aggancio alla stazione di ricarica

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

1. Aprire lo sportello del pannello di comando premendo il pulsante **STOP**.
2. Posizionare il rasaerba robotizzato accanto al punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale. Posizionare il rasaerba robotizzato a circa 2 metri dal cavo guida, rivolto verso il cavo guida.
3. Premere il pulsante **PARK** e chiudere il coperchio.



---

## INSTALLAZIONE

---

4. Verificare che il rasaerba robotizzato segua il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e che si agganci alla stazione di ricarica. Il test può dirsi superato con successo solo se il rasaerba robotizzato è in grado di seguire il cavo guida per tutto il percorso fino alla stazione di ricarica e di agganciarsi al primo tentativo. Se il rasaerba robotizzato non è in grado di agganciarsi al primo tentativo, tenterà nuovamente in automatico. L'installazione non è stata eseguita correttamente se al rasaerba robotizzato occorrono due o più tentativi per agganciarsi alla stazione di ricarica. In tal caso, verificare che la stazione di ricarica, il cavo perimetrale e il cavo guida siano installati come indicato nelle istruzioni.
5. Il rasaerba robotizzato rimarrà nella stazione di ricarica fino a premere il pulsante **START**.

Il sistema di guida deve prima essere calibrato per ottenere risultati soddisfacenti dal test descritto sopra.  
*Vedere 3.8 Primo avviamento e calibratura a pagina 33.*

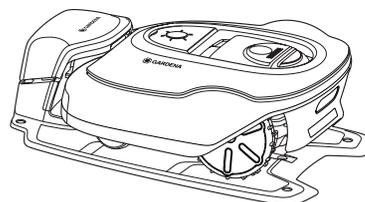


## 4 Uso

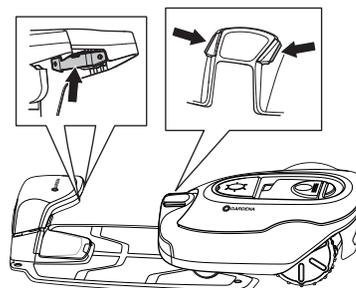
### 4.1 Caricamento di una batteria scarica

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

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



3018-217

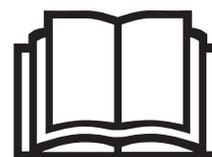


3018-222



#### AVVERTENZA

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



1001-003



#### AVVERTENZA

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



3012-663



#### AVVERTENZA

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

# USO

## 4.2 Uso del timer

Il prato non dovrebbe essere tagliato troppo spesso per ottenere il miglior risultato di falciatura. Utilizzare la funzione timer (*vedere 6.3 Timer a pagina 45*) per evitare un prato calpestato e ottenere la massima durata dal rasaerba robotizzato. Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa il numero di metri quadrati all'ora e al giorno elencati di seguito:

Capacità di lavoro			
	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li
<b>m<sup>2</sup> all'ora e al giorno</b>	59	68	70

Ad esempio, se l'area di lavoro è di 800 m<sup>2</sup>, il rasaerba robotizzato deve funzionare per circa:

	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li
<b>Ore al giorno</b>	14	12	11

I tempi sono approssimativi e dipendono, ad esempio, dalla qualità dell'erba, dall'affilatura della lama e dall'età della batteria.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

L'impostazione di fabbrica prevede che il rasaerba robotizzato funzioni per tutto il giorno sette giorni alla settimana.

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

La capacità massima si ottiene soltanto quando il rasaerba robotizzato viene utilizzato 24 ore al giorno, sette giorni alla settimana.

	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li
<b>Capacità massima, m<sup>2</sup></b>	1000	1300	1600

# USO

## 4.3 Standby

Il rasaerba robotizzato ha un periodo di standby predefinito in base alla tabella della durata di standby. Il periodo di standby può essere, per esempio, una buona occasione per innaffiare o giocare sul prato.

	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li
Durata di standby, ore al giorno <sup>2</sup>	7	5	1

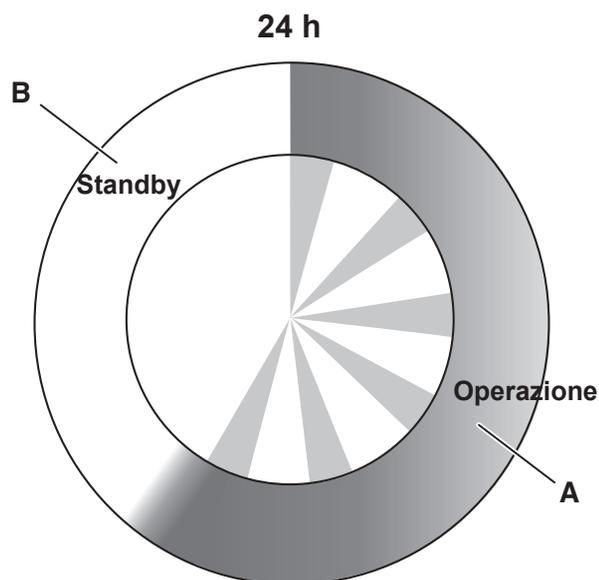
### Esempio 1

I tempi utilizzati in questo esempio si applicano ai modelli GARDENA R130Li e R130LiC, ma il principio è lo stesso per gli altri modelli.

Periodo di lavoro 1: 00:00 - 19:00.  
Timer settimanale: Tutti i giorni.

Le impostazioni di fabbrica prevedono che il rasaerba robotizzato inizi a tagliare il prato alle 00:00. Il rasaerba è parcheggiato nella stazione di ricarica dalle 19:00 e vi rimane finché non riprende a tagliare alle 00:00.

Se l'impostazione del timer è divisa in due periodi di lavoro, il periodo di standby può essere diviso in più periodi. Tuttavia, la durata totale di standby deve essere di almeno 5 ore.



3018-245

GARDENA R130Li, R130LiC	
Operazione	A = max 19 h
Carica/Standby	B = min 5 h

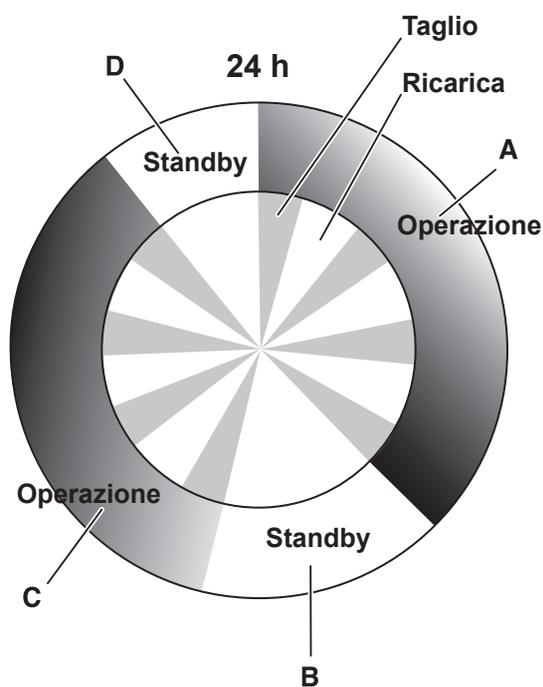
### Esempio 2

I tempi utilizzati in questo esempio si applicano ai modelli GARDENA R130Li e R130LiC, ma il principio è lo stesso per gli altri modelli.

Periodo di lavoro 1: 08:00 - 16:00.  
Periodo di lavoro 2: 20:00 - 23:00.  
Timer settimanale: Tutti i giorni.

Il rasaerba robotizzato funzionerà per la durata specificata nei periodi di lavoro, tenendo presente che il tempo di funzionamento è di 11 ore e non supera il massimo stabilito di 19 ore.

Tempo di utilizzo max.	19 h
Tempo minimo di standby	5 h
Area/ora/giorno	68 m <sup>2</sup>



3018-246

GARDENA R130Li, R130LiC	
Operazione	A + C = max 19 h
Carica/Standby	B + D = min 5 h

Italian - 37

# USO

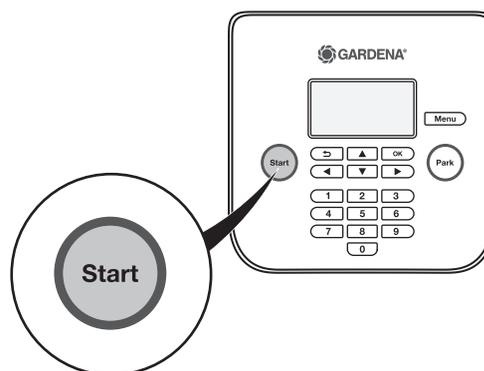
## 4.4 Avviamento

1. Premere il pulsante **STOP** per aprire il portello del pannello di comando.
2. Posizionare l'interruttore principale su 1.
3. Inserire il codice PIN.

4. Premere il pulsante **START**.
5. Effettuare la selezione della modalità operativa necessaria. *Vedere 5.1 Selezione operativa START a pagina 41.*
6. Chiudere il portello entro 10 secondi.

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

Prima che il disco delle lame inizi a girare, è possibile udire un segnale acustico che consiste in 5 brevi bip per 2 secondi.

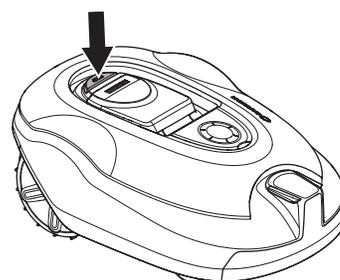


3018-240

## 4.5 Arresto

1. Premere il pulsante **STOP**.

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

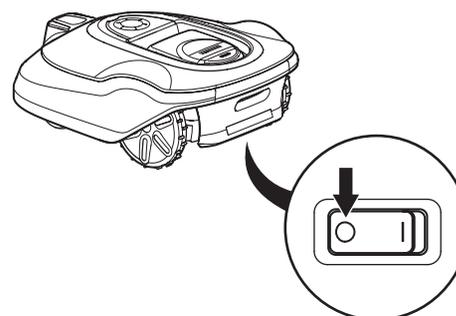


3018-202

## 4.6 Spegnimento

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

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



3018-213

## 4.7 Regolazione dell'altezza di taglio

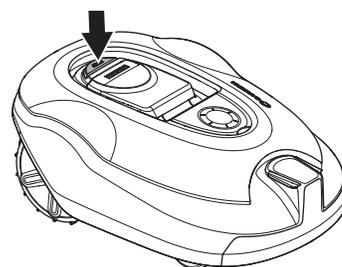
È possibile regolare l'altezza di taglio da MIN (2 cm) a MAX (6 cm) in nove incrementi.

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

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

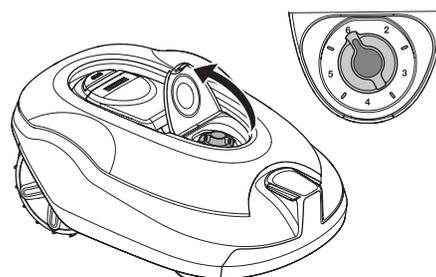
Per regolare l'altezza di taglio procedere come segue.

1. Premere il pulsante **STOP** per arrestare il rasaerba robotizzato



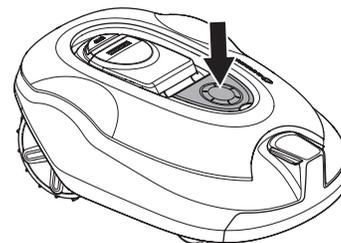
3018-202

2. Aprire il portello di regolazione dell'altezza di taglio.
3. Ruotare la manopola nella posizione desiderata, allineando il contrassegno presente sul corpo alla freccia presente sulla manopola. Ruotare in senso orario per aumentare l'altezza di taglio. Ruotare in senso antiorario per ridurre l'altezza di taglio.



3018-223

4. Chiudere il portello.



3018-214

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

## PANNELLO DI COMANDO

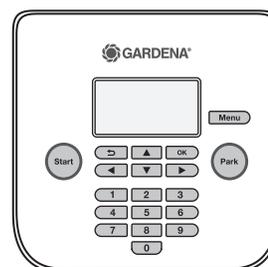
### 5 Pannello di comando

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

Il pannello di comando è costituito da un display e una tastiera. Tutte le informazioni vengono visualizzate sul display e l'immissione avviene tramite i pulsanti.

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

- Informazioni sul funzionamento, ad es. *TAGLIO*, *PARCHEGGIO* o *TIMER*. Se viene premuto il pulsante STOP quando il rasaerba robotizzato è in funzione, viene visualizzata l'ultima attività in cui era impegnato prima dell'arresto, ad es. *IN TAGLIO* o *IN RICERCA*. Il testo *PRONTO* viene visualizzato se il rasaerba robotizzato non si trova in una modalità operativa specifica, ad esempio se l'interruttore principale è stato appena acceso.
- Data e ora.
- Viene visualizzato il simbolo ECO se il rasaerba robotizzato è impostato in modalità ECO.
- Il simbolo dell'orologio nero (A) indica quando il rasaerba non può tagliare l'erba a causa delle impostazioni del timer. Il simbolo (B) viene visualizzato se il rasaerba non può eseguire il taglio a causa del *SensorControl* (non applicabile per i modelli GARDENA R100Li e R100LiC). Viene invece visualizzato il simbolo (C), se si sceglie la modalità operativa *Non considerare il timer*.
- Lo stato della batteria mostra la carica residua della batteria. Se il rasaerba robotizzato è in fase di carica, sopra il simbolo della batteria (D) compare un fulmine. Se il rasaerba robotizzato si trova nella stazione di ricarica senza però effettuare la ricarica, viene visualizzato il simbolo (E).
- Il numero di ore di funzionamento indica il numero di ore di esercizio del rasaerba robotizzato a partire dal giorno di produzione. È considerato tempo di funzionamento, la durata di effettiva operatività del rasaerba robotizzato o di ricerca della stazione di ricarica.



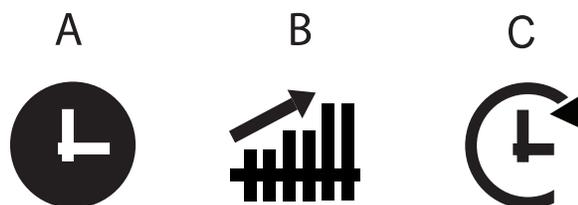
3018-239



3018-306



3012-1379



3018-305

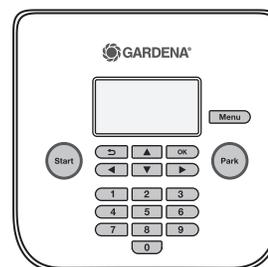


3012-569

## PANNELLO DI COMANDO

La tastiera è formata da sei gruppi di tasti:

- Il pulsante **START** serve ad attivare il rasaerba robotizzato. Normalmente, è l'ultimo pulsante da premere prima di chiudere il portello del display.
- I pulsanti **Indietro** e **OK** servono per spostarsi all'interno del menu. Il pulsante **OK** è utilizzato anche per confermare le impostazioni nel menu.
- I tasti freccia consentono di navigare nel menu, ma anche di effettuare le selezioni in alcune opzioni di impostazione.
- Il pulsante **MENU** consente di accedere al menu principale.
- Il pulsante **PARK** viene utilizzato per inviare il rasaerba robotizzato alla stazione di ricarica.
- I numeri vengono utilizzati per immettere le impostazioni, per esempio il codice PIN, l'ora o la direzione di uscita. Possono inoltre essere usati per immettere una combinazione di numeri come scelta rapida per i vari menu. *Vedere 6.1 Menu principale a pagina 43.*



3018-239

### 5.1 Selezione operativa START

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

#### Area principale

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

#### Area secondaria

La modalità operativa *Area secondaria* viene utilizzata durante il taglio di aree secondarie in cui il rasaerba robotizzato non può raggiungere la stazione di ricarica automaticamente. Per informazioni sulle aree secondarie, *vedere 3.4 Installazione del cavo perimetrale a pagina 22.*

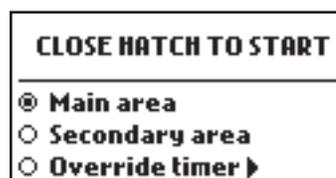
Quando si seleziona *Area secondaria*, il rasaerba robotizzato inizia a tagliare finché la batteria non si scarica.

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

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

#### Non considerare il timer

L'opzione *Non considerare il timer* consente di escludere temporaneamente un'impostazione del timer. È possibile eseguire la funzione Non considerare il timer per 24 ore o per 3 giorni.



3018-301



## PANNELLO DI COMANDO

### 5.2 Selezione della modalità operativa PARK

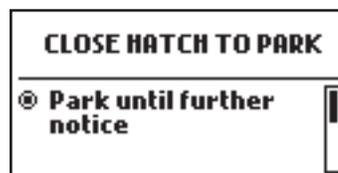
Quando si preme il tasto **PARK** è possibile scegliere le seguenti modalità operative.

#### Parchegg. fino a nuovo ordine

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

#### Inizia con il nuovo timer

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



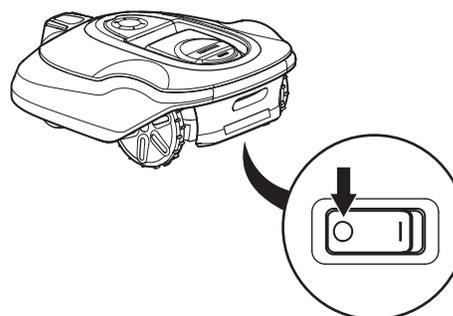
3018-300

### 5.3 Interruttore principale

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

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

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



3018-213



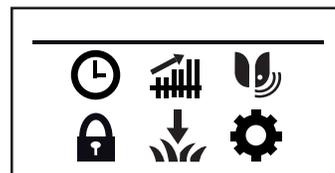
# FUNZIONI DEI MENU

## 6 Funzioni dei menu

### 6.1 Menu principale

Il menu principale comprende le opzioni seguenti.

- *Timer*
- *SensorControl* (solo per i modelli GARDENA R130Li, R130LiC, R160Li)
- *SmartSystem* (solo per i modelli GARDENA R100LiC, R130LiC)
- *Sicurezza*
- *Installazione*
- *Impostazioni*

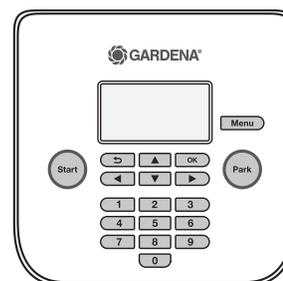


3018-303

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

### Esplorazione dei menu

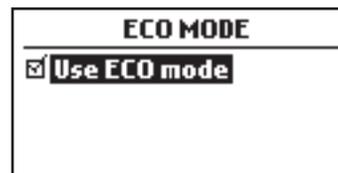
Esplorare il menu principale e i sottomenu con l'aiuto dei tasti freccia. Immettere valori e orari con i tasti numerici e confermare ciascuna selezione con il pulsante a scelta multipla contrassegnato con **OK**.



3018-239

### Sottomenu

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



3018-307

## FUNZIONI DEI MENU

### 6.2 Struttura dei menu

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

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

	<p><i>Timer</i></p> <p>Il prato non dovrebbe essere tagliato troppo spesso per ottenere il miglior risultato di falciatura. Di conseguenza, è importante limitare il tempo di funzionamento con la funzione timer se l'area di lavoro è inferiore alla capacità di lavoro del rasaerba robotizzato. La funzione del timer è inoltre lo strumento ideale per controllare in quali momenti il rasaerba robotizzato non deve entrare in funzione, ad esempio quando i bambini stanno giocando in giardino.</p>
	<p><i>SensorControl</i></p> <p>Solo per i modelli GARDENA R130Li, R130LiC, R160Li.</p> <p>Questa funzione consente al rasaerba robotizzato di regolare automaticamente i tempi di falciatura in base a quanto cresce l'erba. Quando il tempo è propizio per la crescita dell'erba, il rasaerba robotizzato la falcia più spesso; quando la crescita dell'erba è più lenta, il rasaerba robotizzato trascorrerà automaticamente meno tempo sul prato.</p>
	<p><i>Smart System</i></p> <p>Solo per i modelli GARDENA R100LiC, R130LiC</p> <p>Lo Smart System di GARDENA abilita l'interazione wireless tra il rasaerba e altri dispositivi presenti nello Smart System di GARDENA, come ad esempio i comandi per l'acqua e i sensori. Da questo menu è possibile includere o escludere il proprio rasaerba robotizzato, e verificare lo stato della connessione wireless allo Smart System.</p>
	<p><i>Sicurezza</i></p> <p>In questo menu è possibile effettuare le impostazioni relative alla sicurezza e alla connessione tra rasaerba robotizzato e stazione di ricarica.</p> <p>È possibile scegliere tra tre livelli di sicurezza, ma anche definire la propria combinazione di funzioni di sicurezza.</p>
	<p><i>Installazione</i></p> <p>Questa funzione di menu viene utilizzata per guidare il rasaerba robotizzato in parti remote di un'area di lavoro. Per molte aree di lavoro non c'è alcuna necessità di modificare le impostazioni di fabbrica, ma a seconda della complessità del prato, i risultati della falciatura possono essere migliorati effettuando le impostazioni manualmente.</p>
	<p><i>Impostazioni</i></p> <p>Questa selezione consente di modificare le impostazioni generali del rasaerba robotizzato come la data e l'ora.</p>

## FUNZIONI DEI MENU

### 6.3 Timer

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

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

Si ottiene il massimo rendimento quando il timer è spento e al rasaerba robotizzato viene permesso di tagliare tutto il giorno, sette giorni su sette. Le ore e i giorni di funzionamento vengono visualizzati graficamente sul display del rasaerba robotizzato. La barra nera indica l'attività di taglio attivo al giorno. Il resto del tempo, il rasaerba robotizzato è parcheggiato nella stazione di ricarica.

Per impostazione di fabbrica, il timer non è attivo e il rasaerba robotizzato funziona tutto il giorno, sette giorni su sette. Solitamente, questa impostazione è adatta per un'area di lavoro corrispondente al massimo rendimento:

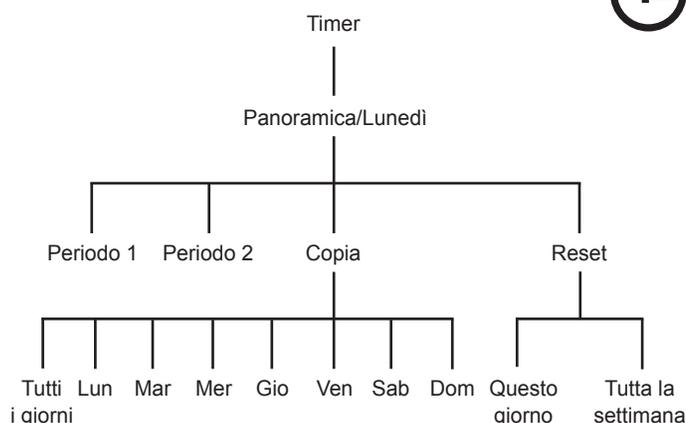
	R100Li, R100LiC	R130Li, R130LiC	R160Li
<b>Capacità massima, m<sup>2</sup></b>	1000	1300	1600

Quando si imposta il timer, calcolare che il rasaerba robotizzato taglia circa il numero di metri quadrati all'ora e al giorno elencati nella tabella *Capacità di lavoro Vedere 4.2* *Usa del timer a pagina 36*.

Nelle tabelle seguenti vengono forniti suggerimenti per le diverse impostazioni del timer a seconda delle dimensioni del giardino. La tabella può essere utilizzata per impostare il tempo di funzionamento. Gli orari devono essere considerati indicativi; potrebbero essere necessario adattarli al giardino. Utilizzare la tabella come segue:

- Trovare un'area di lavoro che corrisponda maggiormente all'area del giardino.
- Selezionare una quantità appropriata di giorni di lavoro (per alcune aree di lavoro possono essere necessari 7 giorni).
- Ore di lavoro al giorno mostra quante ore al giorno il rasaerba robotizzato lavora per la quantità di giorni di lavoro selezionata.
- Intervallo di tempo consigliato mostra un intervallo di tempo corrispondente alle ore di lavoro richieste al giorno.

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



3018-309

## FUNZIONI DEI MENU

<b>GARDENA R100Li, R100LiC</b>			
<b>Area di lavoro</b>	<b>Giorni lavorativi alla settimana</b>	<b>Ore di lavoro al giorno</b>	<b>Suggerimento per l'intervallo di tempo</b>
250 m <sup>2</sup>	5	6 ore	07:00 - 13:00
	7	4,5 ore	07:00 - 11:30
500 m <sup>2</sup>	5	12 ore	07:00 - 19:00
	7	8,5 ore	07:00 - 15:30
750 m <sup>2</sup>	5	17 ore	07:00 - 24:00
	7	13 ore	07:00 - 20:00
1000 m <sup>2</sup>	7	17 ore	07:00 - 24:00

<b>GARDENA R130Li, R130LiC</b>			
<b>Area di lavoro</b>	<b>Giorni lavorativi alla settimana</b>	<b>Ore di lavoro al giorno</b>	<b>Suggerimento per l'intervallo di tempo</b>
250 m <sup>2</sup>	5	5,5 ore	07:00 - 12:30
	7	4 ore	07:00 - 11:00
500 m <sup>2</sup>	5	10,5 ore	07:00 - 17:30
	7	7,5 ore	07:00 - 14:30
750 m <sup>2</sup>	5	15,5 ore	07:00 - 22:30
	7	11 ore	07:00 - 18:00
1000 m <sup>2</sup>	7	15 ore	07:00 - 22:00
1300 m <sup>2</sup>	7	19 ore	05:00 - 24:00

<b>GARDENA R160Li</b>			
<b>Area di lavoro</b>	<b>Giorni lavorativi alla settimana</b>	<b>Ore di lavoro al giorno</b>	<b>Suggerimento per l'intervallo di tempo</b>
250 m <sup>2</sup>	5	5 ore	07:00 - 12:00
	7	3,5 ore	07:00 - 10:30
500 m <sup>2</sup>	5	10 ore	07:00 - 17:00
	7	7 ore	07:00 - 14:00
750 m <sup>2</sup>	5	15 ore	07:00 - 22:00
	7	11 ore	07:00 - 18:00
1000 m <sup>2</sup>	5	20 ore	04:00 - 24:00
	7	14,5 ore	07:00 - 21:30
1250 m <sup>2</sup>	7	18 ore	06:00 - 24:00
1600 m <sup>2</sup>	7	23 ore	01:00 - 24:00



## FUNZIONI DEI MENU

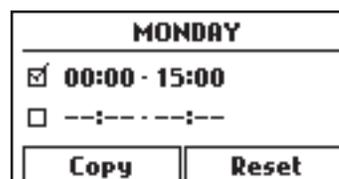
### Modifica giorno

Per modificare le impostazioni del timer, selezionare innanzitutto il giorno da modificare dal menu *Panoramica* utilizzando le frecce sinistra e destra e premendo **OK**.

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

Se si desiderano due intervalli, selezionare la casella di controllo accanto a Periodo 2, quindi immettere le ore come descritto in precedenza. Due intervalli possono essere utili per assegnare altre attività al prato durante ore specifiche, ad esempio immettendo Periodo 1: 00:00-15:00 e Periodo 2: 21:00-24:00. Il rasaerba verrà quindi parcheggiato nella stazione di ricarica dalle 15:00 alle 21:00.

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

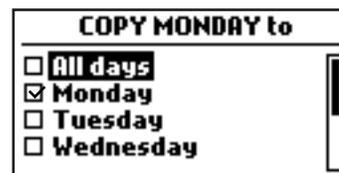


3018-320

### Copia

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

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



3018-310

### Reset

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

#### Questo giorno

Ripristina il giorno selezionato nel sistema a schede.

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



3018-311

#### Tutta la settimana

Ripristina tutti i giorni della settimana.

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



## FUNZIONI DEI MENU

### 6.4 Sicurezza

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



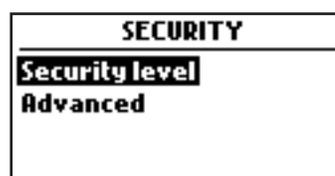
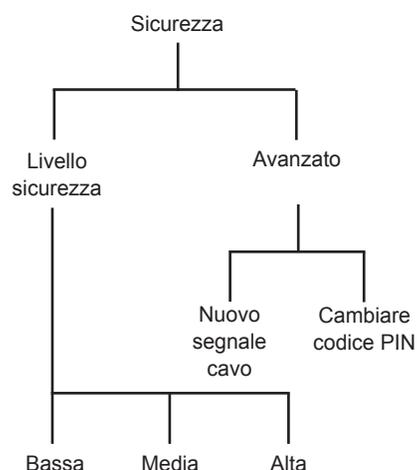
#### Livello sicurezza

È possibile scegliere tra tre livelli di sicurezza. Utilizzare i tasti freccia su e giù per selezionare un livello di sicurezza.

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

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

Funzione	Bassa	Media	Alta
Tempo di blocco	X	X	X
Richiesta PIN		X	X
Allarme			X



#### Tempo di blocco

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

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

#### Richiesta PIN

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

#### Allarme

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

Italian - 48

3018-312

## Avanzato

### Nuovo segnale cavo

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

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

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

### Cambiare codice PIN

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

Annotare il nuovo codice PIN sull'apposita riga del *Memo* a pagina 3.

## 6.5 La funzione SensorControl

Applicabile solo per i modelli GARDENA R130Li, R130LiC e R160Li.

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

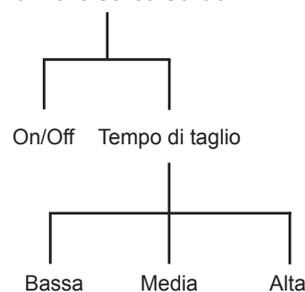
Il rasaerba robotizzato, tuttavia, non resterà in funzione più a lungo del tempo che può essere configurato nelle impostazioni del timer. Per ottenere prestazioni del SensorControl ottimali, quando si imposta il timer, si consiglia di selezionare solo i tempi in cui il rasaerba robotizzato non deve funzionare. Altri tempi devono essere resi disponibili per il SensorControl.

Quando viene attivato il SensorControl, il rasaerba robotizzato ha bisogno di tempo per decidere quale sia il tempo di falciatura ottimale per l'area di lavoro in questione. Per questa ragione possono occorrere diversi giorni prima che i risultati di taglio siano ottimali.

Quando viene attivato il SensorControl, è molto importante verificare regolarmente che il disco delle lame sia pulito e che le lame siano in buone condizioni. L'erba attorcigliata intorno all'albero del disco delle lame o alle lame non affilate può influenzare le funzioni del SensorControl.



La funzione SensorControl



## FUNZIONI DEI MENU

### La funzione SensorControl

Per attivare il SensorControl: selezionare la casella premendo **OK**.



3018-308

### Tempo di taglio

Se il risultato della falciatura non è ottimale quando si utilizza il SensorControl, occorre regolare le impostazioni del Tempo di taglio.

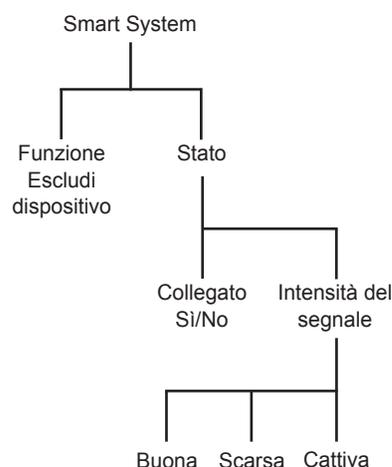
Per regolare il Tempo di taglio: spostare il cursore su Tempo di taglio e usare i tasti freccia destra e sinistra per aumentare o diminuire il tempo di taglio in tre intervalli prestabiliti.

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

## 6.6 Smart System

Applicabile solo per i modelli GARDENA R100LiC, R130LiC

Lo Smart System di GARDENA abilita l'interazione wireless tra il rasaerba e altri dispositivi presenti nello Smart System di GARDENA, come ad esempio i comandi per l'acqua e i sensori. Da questo menu è possibile includere o escludere i dispositivi e verificare lo stato della propria connessione wireless allo Smart System



### Primi passi con lo Smart System di GARDENA

Leggere la guida rapida dello Smart System di GARDENA relativa all'installazione dell'intero sistema. Per l'installazione rapida, vedere di seguito.

1. Scaricare l'applicazione Smart System dall'App Store e/o da Google Play.
2. Creare un account personale nell'applicazione scaricata.
3. Attivare il gateway dello Smart System e collegarlo alla rete Internet.
4. Nell'applicazione è possibile selezionare e aggiungere i dispositivi. Iniziare con l'aggiunta del gateway.
5. Dopo aver aggiunto il gateway, selezionare e aggiungere il rasaerba. Il gateway cerca i dispositivi.
6. Se nel display del rasaerba robotizzato, l'utente accetta di attivare la modalità Inclusione, il rasaerba apparirà nell'applicazione.
7. Controllare che i due codici di inclusione del rasaerba e dell'applicazione siano identici. In tal caso, selezionare il rasaerba corrispondente nell'applicazione.

#### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**La sequenza di inclusione può impiegare alcuni minuti. Una volta avvenuta con successo, l'inclusione porta l'utente automaticamente alla schermata di avvio del rasaerba. Se per qualsiasi motivo, l'inclusione fallisce, occorre riprovare.**



---

## FUNZIONI DEI MENU

---

Per tutto il tempo in cui il rasaerba robotizzato viene incluso allo Smart System, alcuni menu sul display del rasaerba saranno bloccati, in modo da non interferire con le impostazioni effettuate dall'applicazione dello Smart System. Sebbene sia possibile vedere tutte le impostazioni, non è possibile regolarle se non dall'applicazione. Nel menu del rasaerba sono bloccate le impostazioni seguenti:

- Timer
- Ora e data
- Lingua
- Paese

### Funzione Escludi dispositivo

Per interrompere la connessione wireless tra il rasaerba robotizzato e lo Smart System, nel menu del rasaerba selezionare l'opzione Escludi dispositivo. Se l'utente accetta di escludere il dispositivo, si interrompe la comunicazione tra il rasaerba robotizzato e gli altri dispositivi dello Smart System. **NOTA!** Il rasaerba robotizzato deve essere eliminato manualmente dall'elenco dei prodotti nell'applicazione dello Smart System.

### Stato

Non appena il rasaerba robotizzato viene collegato al gateway dello Smart System, dal menu è possibile verificare lo stato della connessione. Lo stato può essere collegato o non collegato. La qualità del segnale tra il rasaerba robotizzato e il gateway può essere buona, scarsa o cattiva. Per ottenere prestazioni ottimali dello Smart System, la stazione di ricarica del rasaerba robotizzato deve essere possibilmente collocata in un giardino con una buona intensità del segnale.



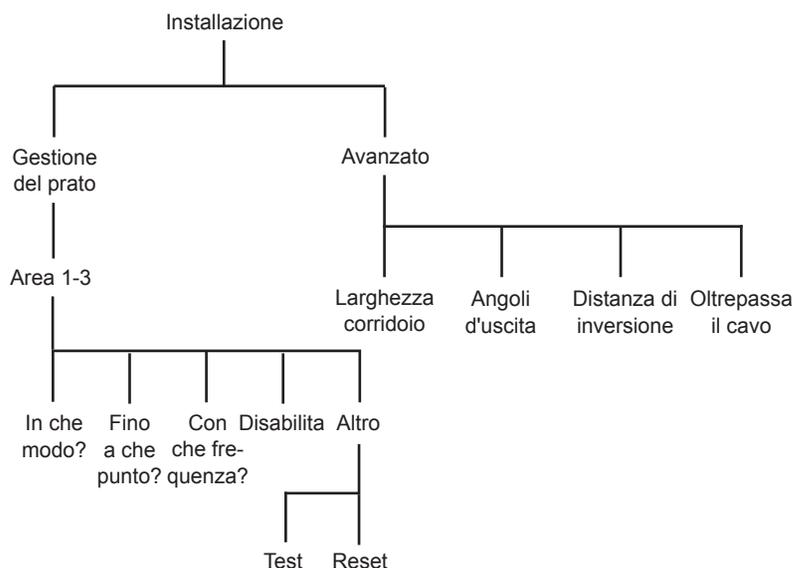
## FUNZIONI DEI MENU

### 6.7 Installazione



Questa funzione di menu viene utilizzata per guidare il rasaerba robotizzato in parti remote di un'area di lavoro. Per molte aree di lavoro non c'è alcuna necessità di modificare le impostazioni di fabbrica, ma alcune volte a seconda della complessità del prato, i risultati della falciatura possono essere migliorati effettuando le impostazioni manualmente.

#### Gestione del prato



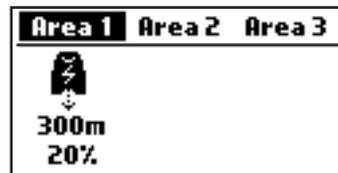
Questa funzione di menu viene utilizzata per guidare il rasaerba robotizzato in parti remote di un'area di lavoro. Questa importante funzione viene utilizzata per mantenere un taglio uniforme nell'intera area di lavoro. Nei giardini molto complessi, per esempio con molte aree che sono unite da passaggi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

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

#### Panoramica

È possibile memorizzare fino a tre aree remote. Sono necessarie diverse selezioni specifiche per consentire al rasaerba robotizzato di raggiungere l'area remota.

Selezionare un'area utilizzando i tasti freccia Sinistra e Destra seguiti da **OK** per modificare le impostazioni.



3018-313



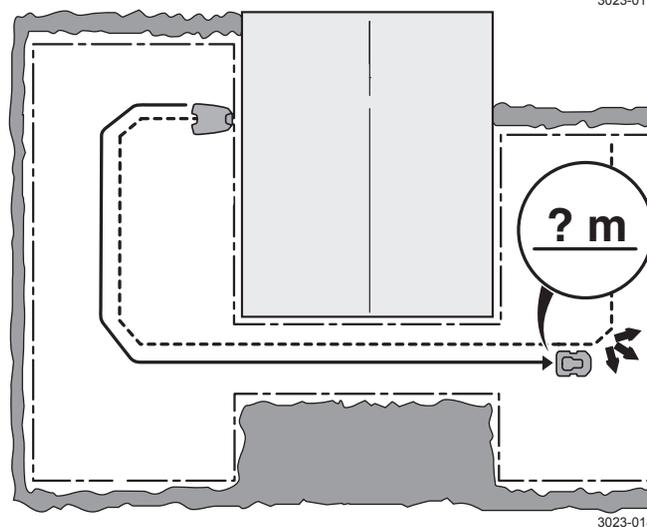
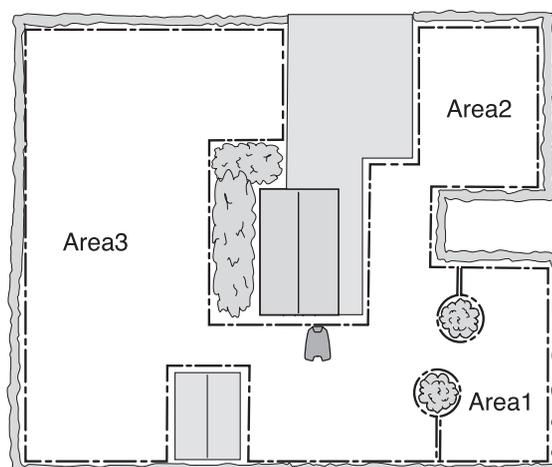
## FUNZIONI DEI MENU

### Area X > Fino a che punto?

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

Utilizzare i tasti numerici per specificare la distanza in metri.

Consiglio: Utilizzare la funzione *Test* per determinare la distanza dall'area remota. La distanza, indicata in metri, è visualizzata sul display del rasaerba quando viene premuto **STOP**. Vedere *Area X > Altro > Test a pagina 53*. La distanza misurata visualizzata sul display può essere salvata direttamente nell'area remota selezionata. Qualsiasi valore attuale viene sovrascritto dalla nuova distanza misurata.



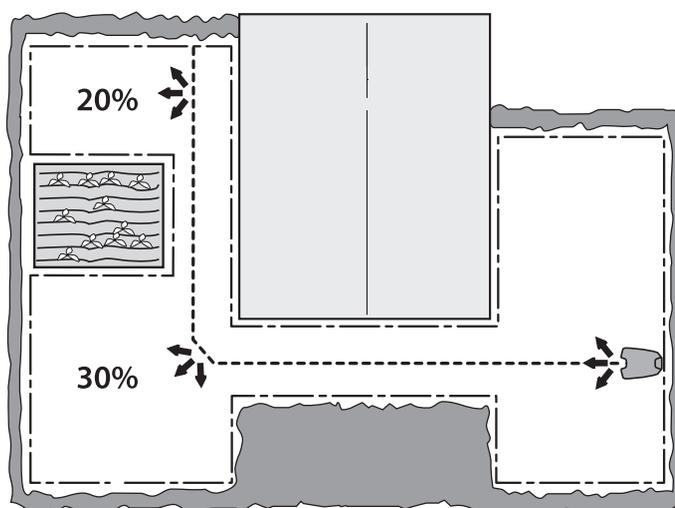
### Area X > Con che frequenza?

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

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

Fare il confronto con gli esempi in *vedere 7 Esempi di giardino a pagina 59*.

Utilizzare i tasti numerici per specificare la porzione in percentuale.



### Area X > Disabilita/Abilita

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



---

## FUNZIONI DEI MENU

---

### Area X > Altro > Test

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

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

Per verificare le impostazioni selezionate, procedere come segue.

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

Come misurare la distanza da un'area remota.

1. Portare il rasaerba robotizzato sulla stazione di ricarica.
2. Nel menu *Area X > Fino a che punto?* immettere una distanza che sia sicuramente superiore al valore reale. La distanza massima può essere immessa è 500 metri.
3. Seleziona *Area X > Altro > Test* e premere **OK**.
4. Premere **START** e chiudere il portello del display.
5. Premere **STOP** nella posizione desiderata. La distanza viene ora visualizzata sul display. Questa cifra può essere salvata in *Area X > Fino a che punto?*

### Reset

Un'impostazione dell'area specifica può essere riportata alle impostazioni di fabbrica utilizzando questa funzione. Per ripristinare un'impostazione di area, selezionare *Area X* utilizzando i tasti freccia Sinistra Destra seguiti da **OK**. Selezionare *Altro* e premere **OK**. Selezionare *Reset*, quindi premere **OK**.



## FUNZIONI DEI MENU

### Avanzato

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

### Larghezza corridoio

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

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

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

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

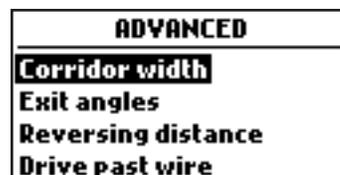
### Larghezza corridoio > Guida

La gestione della funzione AutoPassage regola automaticamente la larghezza del corridoio guida. Le impostazioni manuali vanno inserite solo in rare occasioni. Larghezza corridoio può essere impostata tra 0 e 9 cm.

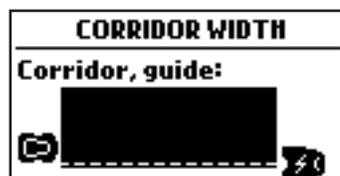
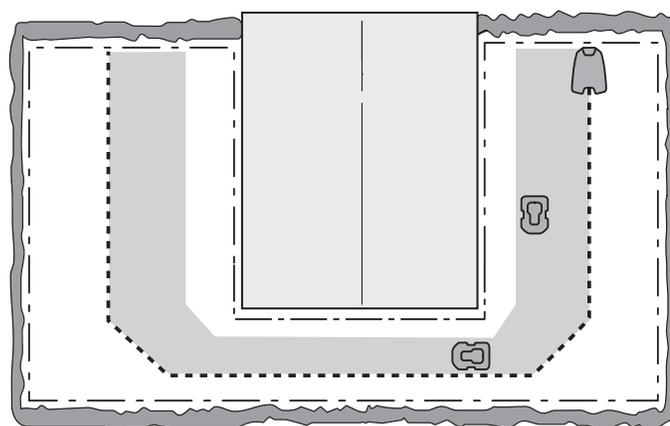
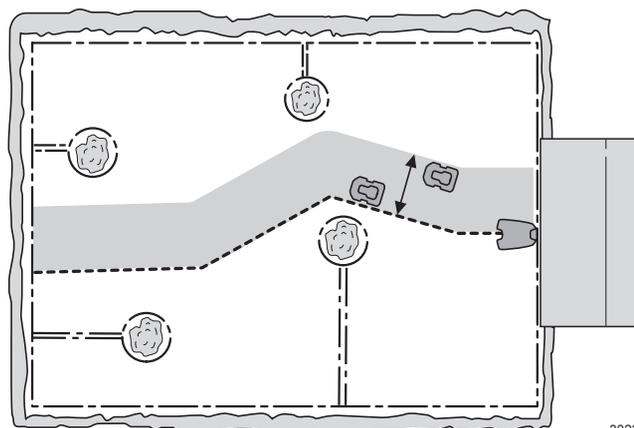
Se si specifica il valore 0, il rasaerba robotizzato resterà a cavallo del cavo guida, ovvero passerà esattamente sul cavo guida mantenendolo al centro.

Utilizzare i tasti freccia per specificare il valore desiderato.

L'impostazione di fabbrica è 9.



3018-314



3018-315

## FUNZIONI DEI MENU

### Angoli d'uscita

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

Sector 1	Sector 2
Exit angles:	90 - 270
Proportion:	100 %
270	90



3018-316

### Angoli d'uscita > Settori

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

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

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

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

### Distanza di inversione

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

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

REVERSING DISTANCE	
Distance:	60 cm
300	15



3018-317

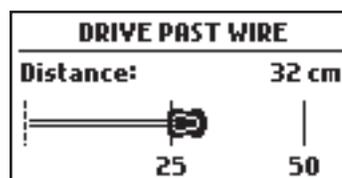
## FUNZIONI DEI MENU

### Oltrepassa il cavo

La parte anteriore del rasaerba robotizzato oltrepassa sempre il cavo perimetrale di una distanza specifica prima che il rasaerba si volti. L'altezza predefinita è 32 cm, ma questo valore può essere modificato se necessario. Può essere selezionato un valore tra 15 e 50.

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

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



3018-318

## 6.8 Impostazioni

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



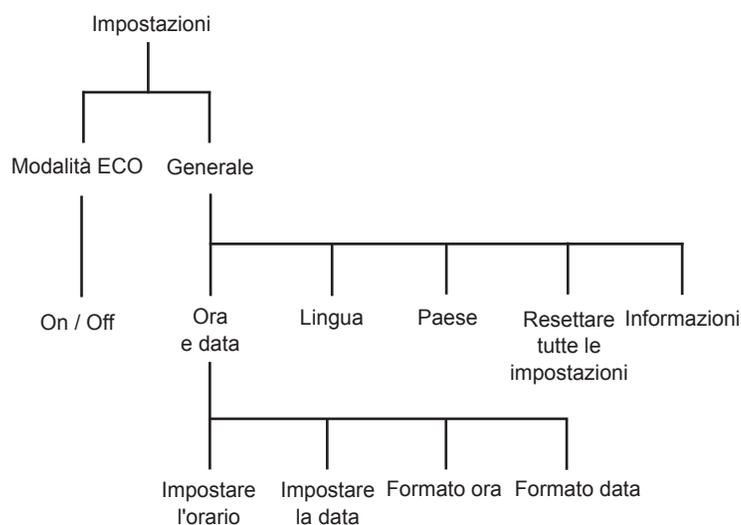
### Modalità ECO

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

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

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

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



#### INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

Selezionare la modalità ECO e premere **OK** per attivarla.



---

## FUNZIONI DEI MENU

---

### Generale

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

### Ora e data

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

#### Ora

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

#### Formato ora

Portare il cursore sul formato ora richiesto: 12 h/24 h  
Uscire premendo **OK**.

#### Data

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

#### Formato data

Collocare il cursore sul formato data richiesto:  
AAAA-MM-GG (anno-mese-giorno)  
MM-GG-MM-AAAA (mese-giorno-anno)  
GG-MM-AAA (giorno-mese-anno)  
Uscire premendo **OK**.

### Lingua

Impostare la lingua dei menu con questa funzione.  
Spostare il cursore sulla lingua desiderata e premere **OK**.

### Paese

Con questa funzione è possibile selezionare il paese in cui viene utilizzato il rasaerba robotizzato. Questa impostazione influisce anche sulla regolazione del fuso orario.

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





---

## ESEMPI DI GIARDINO

---

### Resettare tutte le impostazioni

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

Le seguenti impostazioni non vengono modificate.

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

### Informazioni

In questo menu, sono disponibili informazioni sulle diverse versioni software del rasaerba, sul modello e sul numero di serie.

## 7 Esempi di giardino

### - Proposte di installazione e impostazioni

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

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

Per informazioni più dettagliate sulle diverse impostazioni, vedere *6 Funzioni dei menu a pagina 43*.

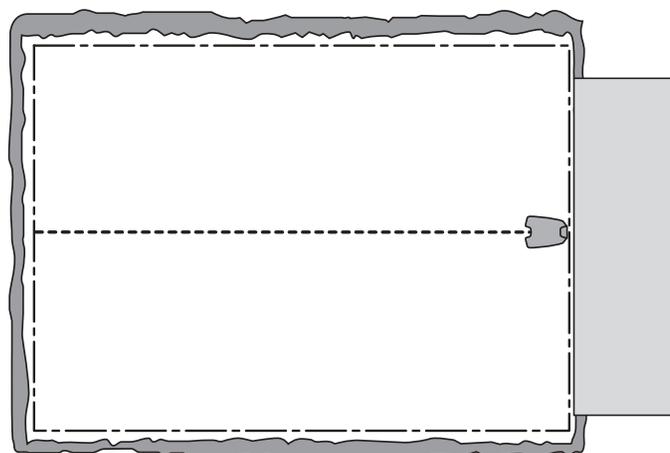
Ulteriore assistenza per l'installazione è disponibile sul sito [www.gardena.com](http://www.gardena.com).

#### INFORMAZIONI IMPORTANTI

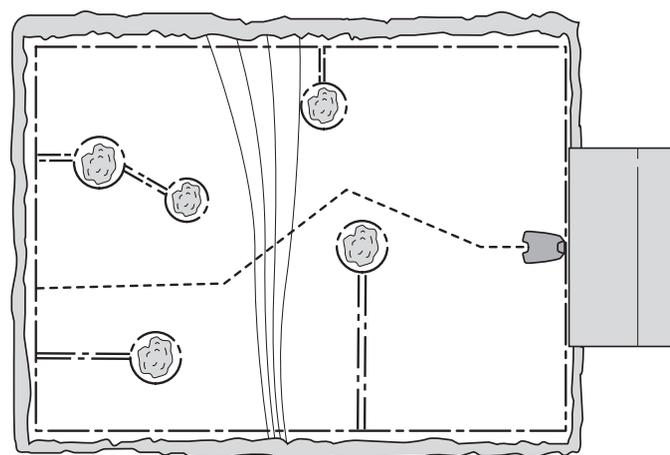
**L'impostazione predefinita per il rasaerba robotizzato è stata scelta per consentire il funzionamento sul maggior numero di diverse configurazioni possibili. Le impostazioni devono essere modificate solo in presenza di speciali condizioni di installazione.**

## ESEMPI DI GIARDINO

Proposte di installazione e impostazioni	
Area	150 m <sup>2</sup> . Area aperta e piana.
Timer	R100Li, R100LiC 08:00-14:00 Lunedì, mercoledì, venerdì  R130Li, R130LiC, R160Li 08:00-13:00 Lunedì, mercoledì, venerdì
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	L'utilizzo del timer è consigliato per evitare che l'erba sembri calpestata, poiché l'area è notevolmente inferiore alla capacità massima del rasaerba robotizzato.
Area	500 m <sup>2</sup> . Una serie di aree e una pendenza del 35%.
Timer	R100Li, R100LiC 08:00-18:30 Da lunedì a sabato  R130Li, R130LiC, R160Li 08:00-16:30 Da lunedì a sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Posare il cavo guida obliquamente su una pendenza ripida.



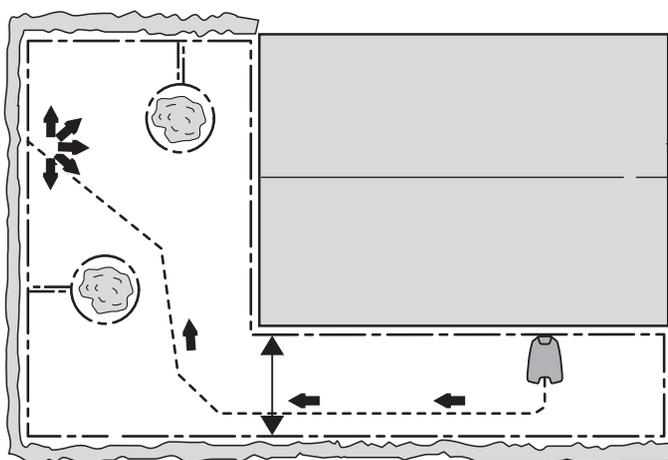
3023-022



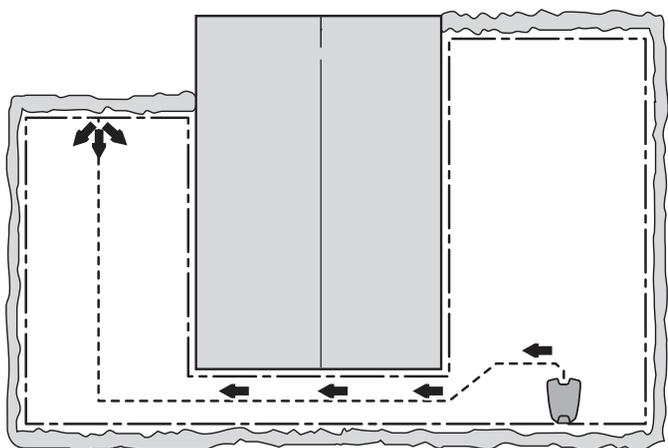
3023-023

## ESEMPI DI GIARDINO

Area	800 m <sup>2</sup> . Giardino a forma di L con stazione di ricarica installata nell'area stretta. Contiene un paio di aree.
Timer	R100Li, R100LiC 07:00-24:00 Dal lunedì al sabato  R130Li, R130LiC, R160Li 08:00-22:00 Dal lunedì al sabato
Gestione del prato	Zona 1: <i>In che modo? Guida</i> <i>Fino a che punto? x m</i> <i>Con che frequenza? 60%</i>
Osservazioni	La <i>Proporzione (Con che frequenza?)</i> per la Guida deve essere specificata come valore corrispondente alla parte più grande dell'area di lavoro, in quanto la maggior parte dell'area di lavoro è facilmente raggiungibile dal rasaerba robotizzato che segue il cavo guida fuori dalla stazione di ricarica.
Area	1000 m <sup>2</sup> . Giardino a forma di U collegato con un passaggio stretto.
Timer	R100Li, R100LiC 06:00-24:00 Dal lunedì alla domenica  R130Li, R130LiC, R160Li 07:00-24:00 Dal lunedì al sabato
Gestione del prato	Zona 1: <i>In che modo? Guida</i> <i>Fino a che punto? x m</i> <i>Con che frequenza? 40%</i>
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il rasaerba robotizzato possa facilmente individuare il lato sinistro dell'area di lavoro. La <i>Proporzione del 40% (Con che frequenza?)</i> viene selezionata quando l'area sinistra è circa la metà dell'area totale.



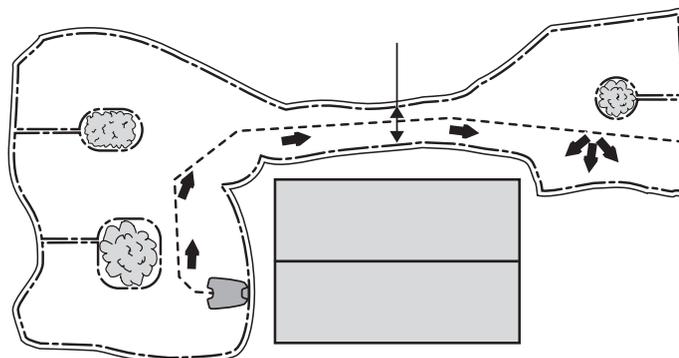
3023-024



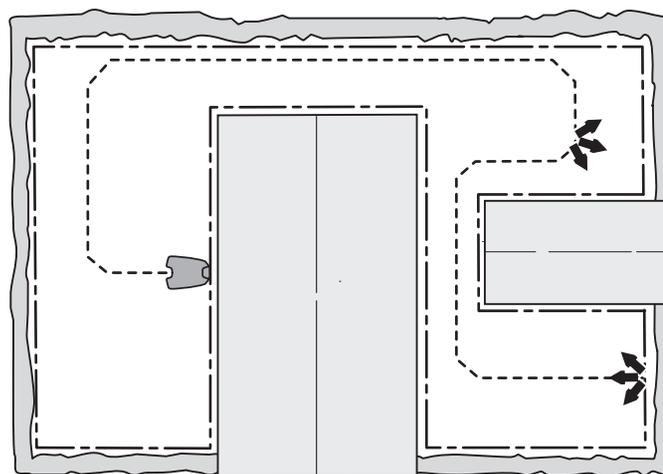
3023-025

## ESEMPI DI GIARDINO

Area	800 m <sup>2</sup> . Area di lavoro asimmetrica con un passaggio stretto e una serie di aree isolate.
Timer	R100Li, R100LiC 07.00-24:00 Da lunedì a sabato  R130Li, R130LiC, R160Li 08.00-22:00 Dal lunedì al sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica
Osservazioni	Il cavo guida deve essere posizionato lungo il passaggio stretto per garantire che il rasaerba robotizzato possa facilmente trovare la stazione di ricarica dal lato destro dell'area di lavoro. Dato che l'area di destra rappresenta solo una piccola parte dell'area di lavoro, è possibile usare le impostazioni di fabbrica per <i>Gestione del prato</i> .
Area	800 m <sup>2</sup> . Tre aree collegate con due passaggi stretti.
Timer	R100Li, R100LiC 07:00-24:00 Dal lunedì al sabato  R130Li, R130LiC, R160Li 08.00-22:00 Dal lunedì al sabato
Gestione del prato	Zona 1: <i>In che modo? Guida</i> <i>Fino a che punto? x m</i> <i>Con che frequenza? 25%</i>  Zona 2: <i>In che modo? Guida</i> <i>Fino a che punto? x m</i> <i>Con che frequenza? 25%</i>
Osservazioni	Dato che l'area di lavoro comprende diverse aree collegate da passaggi stretti, è necessario utilizzare <i>Gestione del prato</i> per creare diverse aree in modo da ottenere un risultato uniforme di taglio sull'intera area di lavoro.



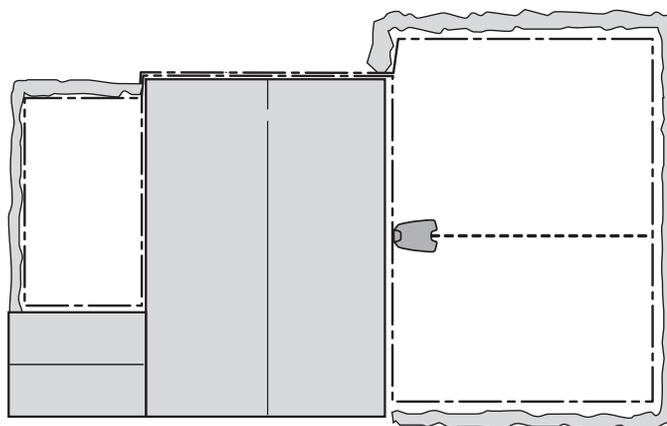
3023-026



3023-027

## ESEMPI DI GIARDINO

Area	500 m <sup>2</sup> + 100 m <sup>2</sup> in un'area secondaria.
Timer	R100Li, R100LiC 08:00-20:30 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato  R130Li, R130LiC, R160Li 08:00-18:30 Lunedì, martedì, giovedì, venerdì, sabato
Gestione del prato	Impostazione di fabbrica  L'area secondaria viene tagliata usando la modalità <i>Area secondaria</i> il mercoledì e la domenica.
Osservazioni	



3023-001

## 8 Manutenzione

Per una migliore affidabilità di funzionamento e una maggiore durata di esercizio, controllare e pulire il rasaerba robotizzato regolarmente e sostituire le parti usurate, se necessario. *Vedere 8.3 Pulizia a pagina 65* per ulteriori dettagli sulla pulizia.

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

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

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

La durata normale è da 2 a 6 settimane, se usato con la massima capacità dell'area, e oltre per aree più piccole. *Vedere 8.6 Lame a pagina 67* Come sostituire le lame.

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

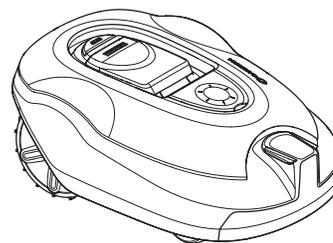
**L'utilizzo di lame non affilate dà un risultato di taglio peggiore. L'erba non viene tagliata in modo netto ed è necessaria più energia, pertanto il rasaerba robotizzato non taglia un'area così ampia.**

### 8.1 Rimessaggio invernale

#### Il rasaerba robotizzato

Il rasaerba robotizzato deve essere pulito accuratamente prima del rimessaggio invernale. *Vedere 8.3 Pulizia a pagina 65.*

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



3018-203

# MANUTENZIONE

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

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

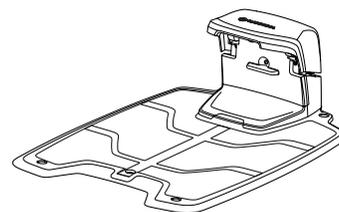
Controllare le condizioni di usura di componenti quali lame e cuscinetti delle ruote anteriori. Riparare o sostituire, se necessario, per accertarsi che il rasaerba robotizzato sia in buone condizioni prima della stagione successiva.

Conservare il rasaerba robotizzato in piedi in appoggio su tutte e quattro le ruote, in un luogo asciutto e al riparo dal gelo.

## La stazione di ricarica

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

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



3018-215

## 8.2 Dopo il rimessaggio invernale

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

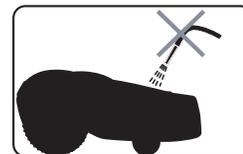
## 8.3 Pulizia

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

# MANUTENZIONE

## INFORMAZIONI IMPORTANTI

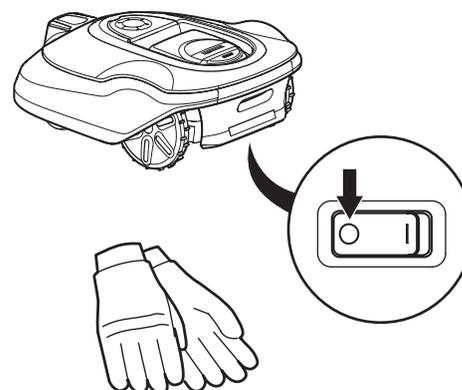
Per la pulizia del rasaerba robotizzato, non utilizzare mai dispositivi di lavaggio ad alta pressione, né acqua corrente. Non utilizzare mai solventi per la pulizia.



3012-271

## Telaio e disco lame

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



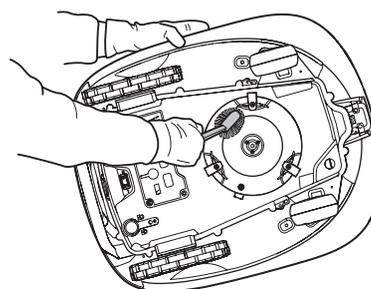
3018-213

3012-272

Se lunghi fili d'erba o altri oggetti entrano all'interno, possono ostacolare il disco lame. Anche il minimo attrito può provocare un maggiore consumo di energia e tempi di taglio prolungati e, nel peggiore dei casi, può impedire al rasaerba robotizzato di tagliare prati di grandi dimensioni.

## Telaio

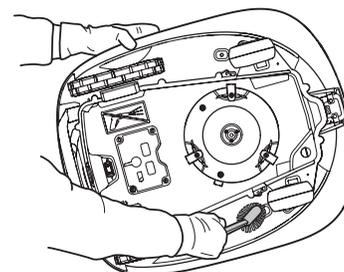
Pulire il lato inferiore del telaio. Spazzolare o pulire con un panno umido.



3018-227

## Ruote

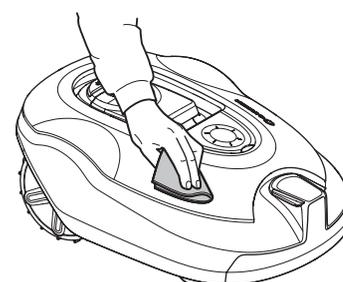
Pulire l'area attorno alla ruota anteriore e alle ruote posteriori, nonché il braccetto della ruota anteriore.



3018-228

## Scocca

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



3018-229

## Stazione di ricarica

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

Italian - 66

# MANUTENZIONE

## 8.4 Trasporto e spostamenti

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

Le batterie al litio-ioni contenute sono soggette ai requisiti della legislazione relativa alle merci pericolose.

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

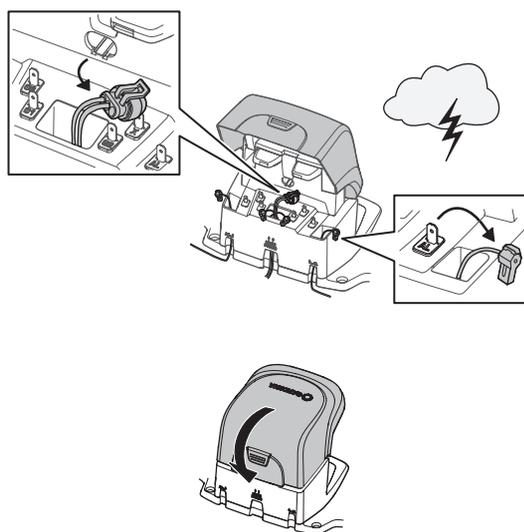
Per la preparazione del materiale da spedire, è necessaria la consultazione di un esperto di materiali pericolosi. Si prega di attenersi anche alle regolamentazioni nazionali più dettagliate.

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

## 8.5 In caso di temporale

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

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



3018-237

## 8.6 Lame



### AVVERTENZA

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

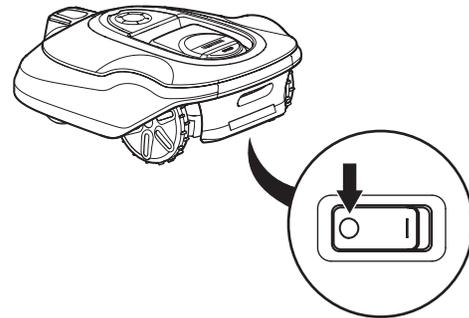
# MANUTENZIONE

Sul rasaerba robotizzato sono presenti tre lame avvitate sul disco delle lame. Per ottenere un sistema di taglio equilibrato, occorre sostituire contemporaneamente tutte e tre le lame e le relative viti.

Utilizzare solo lame GARDENA originali.

Per sostituire le lame, procedere come segue.

1. Posizionare l'interruttore principale su 0.
2. Usare i guanti di protezione.
3. Capovolgere il rasaerba robotizzato.

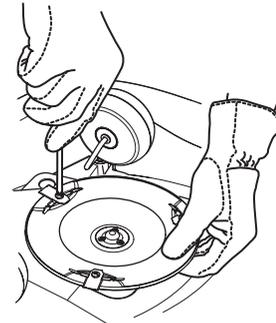


3018-213



3012-272

4. Rimuovere le tre viti. Usare un cacciavite a taglio o a croce.
5. Rimuovere la lama e la vite.
6. Avvitare la nuova lama e la nuova vite. Controllare che le lame possano muoversi liberamente.

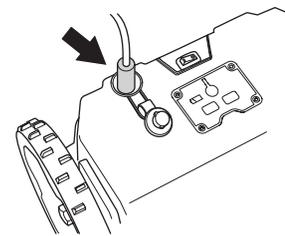


3018-231

## 8.7 Aggiornamento software

I proprietari del rasaerba robotizzato GARDENA possono scaricare regolarmente gli aggiornamenti del software dal sito Web GARDENA e installarli sui loro rasaerba robotizzati. Agli utenti registrati verrà inviata una notifica tramite l'indirizzo e-mail segnalato. Per scaricare il nuovo software, è necessario collegare il rasaerba robotizzato al computer mediante il cavo USB in dotazione.

1. Collegare il cavo USB al computer e al rasaerba robotizzato:
  - Rimuovere il tappo della presa di servizio sul lato inferiore del rasaerba. La presa di servizio si trova accanto all'interruttore principale.
  - Collegare il cavo USB a una porta USB del computer.
  - Collegare il cavo USB alla presa di servizio del rasaerba robotizzato. Il cavo USB può essere collegato in un solo modo.
2. Posizionare l'interruttore principale su 1.
3. Seguire le istruzioni per l'aggiornamento del software contenute nell'e-mail ricevuta.
4. Quando la programmazione del rasaerba è terminata, scollegare il cavo USB e montare il tappo della presa di servizio. Se la guarnizione sul tappo della presa di servizio è visibilmente danneggiata, l'intero tappo deve essere sostituito. Accertarsi che il tappo sia completamente bloccato.



3018-256

# MANUTENZIONE

## 8.8 Batteria

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

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

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

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Non tentare di ricaricare le batterie non ricaricabili.**

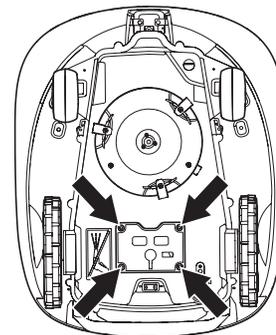
## Sostituzione della batteria

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

### INFORMAZIONI IMPORTANTI

**Utilizzare sempre batterie originali.  
L'azienda non garantisce la compatibilità con altre batterie.  
L'apparecchio deve essere scollegato dalla rete di alimentazione durante la rimozione della batteria.**

1. Posizionare l'interruttore principale su 0.
2. Capovolgere il rasaerba robotizzato. Posizionare il rasaerba robotizzato su una superficie morbida e pulita per evitare di graffiare la scocca o il coperchio del display.
3. Pulire intorno al coperchio del vano batterie.
4. Allentare le quattro viti che fissano il coperchio del vano batterie (Torx 20) e rimuovere il coperchio del vano batterie.
5. Estrarre con cautela la batteria e liberare i connettori. **NOTA!** Non tirare i cavi. Tenere i connettori e liberare la levetta.
6. Collegare una nuova batteria premendo i connettori tra loro fino a bloccarle la batteria in posizione.
7. Posizionare la batteria con l'etichetta "This side down" rivolta verso il basso nell'apertura della batteria.
8. Montare il coperchio della batteria senza pizzicare i cavi. Se il sigillo sul coperchio del vano batterie è visibilmente danneggiato, sostituire tutto il coperchio del vano batterie.
9. Serrare a croce le quattro viti del coperchio della batteria (Torx 20).



3018-251

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

### 9 Anomalie di funzionamento

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

#### 9.1 Messaggi di guasto

Di seguito è elencata una serie di messaggi che possono essere visualizzati sul display del rasaerba robotizzato. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA se viene visualizzato spesso lo stesso messaggio. Vedere MEMO a pagina 3.

Messaggio	Causa	Azione
<i>Motore ruota bloccato, sx</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Controllare la ruota motrice e rimuovere l'erba o eventuali altri oggetti.
<i>Motore ruota bloccato, dx</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	
<i>Apparato di taglio bloccato</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti intorno al disco lame.	
	Il disco lame si trova in una pozza d'acqua.	Spostare il rasaerba robotizzato e se possibile evitare che si raccolgano pozze d'acqua nell'area di lavoro.
<i>No segnale cavo</i>	L'alimentatore non è collegato.	Controllare il collegamento della presa di rete e verificare se è scattato un salvavita.
	Il cavo a bassa tensione è danneggiato o non è collegato.	Verificare che il cavo a bassa tensione non sia danneggiato, e che sia collegato correttamente alla stazione di ricarica e all'alimentatore.
	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. Vedere 3.5 Collegamento del cavo perimetrale a pagina 28.
	Cavo perimetrale interrotto.	Individuare l'interruzione, vedere 9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo perimetrale a pagina 76. Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
	La modalità ECO è attivata e il rasaerba robotizzato ha tentato un avviamento fuori dalla stazione di ricarica.	Posizionare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica, premere il pulsante <b>START</b> e chiudere il portello. Vedere 6.8 Impostazioni a pagina 57.
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. Vedere 3 Installazione a pagina 16.
	Collegamento interrotto tra il rasaerba robotizzato e la stazione di ricarica.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo, vedere 6.4 Sicurezza a pagina 48.
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
<i>Intrappolato</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa del blocco.
	Il rasaerba robotizzato è intrappolato tra alcuni ostacoli.	Controllare se vi siano ostacoli che impediscono al rasaerba robotizzato di spostarsi.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

<i>Fuori area di lavoro</i>	Le connessioni del cavo perimetrale alla stazione di ricarica sono incrociate.	Controllare che il cavo perimetrale sia collegato correttamente.
	Il cavo perimetrale è troppo vicino al bordo dell'area di lavoro.	Verificare che il cavo perimetrale sia disposto come da istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 16.</i>
	L'area di lavoro è troppo in pendenza vicino al cavo perimetrale.	
	Il cavo perimetrale è disposto nella direzione sbagliata attorno a un'isola.	
	Disturbi provenienti da oggetti metallici (recinzioni, armatura del cemento) o cavi interrati vicini.	Provare a spostare il cavo perimetrale.
	Il rasaerba robotizzato non riesce a distinguere il segnale con quello proveniente da un'altra installazione vicina.	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e generare un nuovo segnale del cavo, <i>vedere 6.4 Sicurezza a pagina 48.</i>
<i>Codice PIN errato</i>	È stato immesso un codice PIN errato. Dopo cinque tentativi di inserimento, la testiera si blocca per cinque minuti.	Immettere il codice PIN corretto. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA se si è dimenticato il codice PIN. <i>Vedere MEMO a pagina 3.</i>
<i>Non avanza</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
	L'area di lavoro presenta una pendenza ripida.	La pendenza massima garantita è 35%. Pendenze maggiori devono essere escluse. <i>Vedere 3.4 Installazione del cavo perimetrale a pagina 22.</i>
	Il cavo guida non è stato posato obliquamente su una pendenza.	Se il cavo guida è posato su una pendenza, deve essere posato obliquamente lungo tutta la pendenza. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida a pagina 29.</i>
<i>Motorino della ruota sovraccarico, dx</i>	Il rasaerba robotizzato si è bloccato contro qualche ostacolo.	Spostare il rasaerba robotizzato e rimuovere la causa dell'arresto. Se la causa è l'erba bagnata, attendere finché il prato non sarà asciutto prima di utilizzare il rasaerba robotizzato.
<i>Motorino della ruota sovraccarico, sx</i>		
<i>Stazione di ricarica bloccata</i>	Il rasaerba robotizzato ha effettuato alcuni tentativi di ricarica, ma il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto è insufficiente.	Inserire il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica e controllare che il contatto tra lamelle di ricarica e lamelle di contatto sia corretto.
	Un oggetto ostacola il rasaerba robotizzato.	Rimuovere l'oggetto.
<i>Bloccato in stazione di ricarica</i>	È presente un ostacolo sul percorso del rasaerba robotizzato che gli impedisce di lasciare la stazione di ricarica.	
<i>Rovesciato</i>	Il rasaerba robotizzato si trova in forte pendenza oppure si è rovesciato.	Girare il rasaerba robotizzato nella posizione corretta verso l'alto.
<i>Necessita carica manuale</i>	Il rasaerba robotizzato è impostato in modalità di funzionamento <i>Area secondaria</i> .	Collocare il rasaerba robotizzato nella stazione di ricarica. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

<i>Prossimo avvio hh:mm</i>	Le impostazioni del timer impediscono al rasaerba robotizzato di entrare in funzione.	Modificare le impostazioni del timer. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 45.</i>
	Il rasaerba robotizzato è attualmente in modalità standby.	Il rasaerba robotizzato deve rimanere nella stazione di ricarica per alcune ore al giorno, a seconda del modello. Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
	L'orologio del rasaerba robotizzato non visualizza l'ora corretta.	Impostare l'ora. <i>Vedere Ora &amp; data a pagina 61.</i>
<i>Batteria scarica</i>	Il rasaerba robotizzato non trova la stazione di ricarica.	Il cavo guida è danneggiato o non collegato. La batteria è esausta. L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.
<i>Sollevato</i>	Il sensore di sollevamento si è attivato perché il rasaerba è rimasto bloccato.	Liberare il rasaerba
<i>Problema al sensore di collisione, anteriore/posteriore</i>	Il corpo del rasaerba non si muove liberamente attorno al telaio.	Verificare che il corpo del rasaerba possa muoversi liberamente attorno al telaio. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Problema alle ruote motrici, dx/sx</i>	Erba o altri corpi estranei sono avvolti attorno alla ruota motrice.	Pulire le ruote e le parti circostanti.
<i>Allarme! Rasaerba spento</i>	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba si è spento.	Regolare il livello di sicurezza del rasaerba nel menu Sicurezza.
<i>Allarme! Arresto del rasaerba</i>	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba si è arrestato.	
<i>Allarme! Rasaerba sollevato</i>	L'allarme è stato attivato perché il rasaerba è stato sollevato.	
<i>Allarme! Rasaerba inclinato</i>	L'allarme si è attivato perché il tagliaerba è stato inclinato.\	
<i>Problema elettronico</i>	Problema elettronico temporaneo o problema relativo al software nel rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Problema al sensore del cavo, anteriore/posteriore</i>		
<i>Problema al sistema di carica</i>		
<i>Problema al sensore inclinaz.</i>		
<i>Problema temporaneo</i>		
<i>Problema temporaneo alla batteria</i>	Problema temporaneo alla batteria o al software del rasaerba.	Riavviare il rasaerba. Scollegare e ricollegare la batteria. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Problema alla batteria</i>		
<i>Corrente di carica troppo alta</i>	Unità di alimentazione non corretta o difettosa.	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.
<i>Problema di connettività</i>	Problema potenziale sulla scheda madre della connettività del rasaerba	Riavviare il rasaerba. Se il problema persiste, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

<i>Impostazioni di connettività ripristinate</i>	Le impostazioni di connettività sono state ripristinate in seguito a un guasto.	Si prega di controllare e di modificare le impostazioni, se necessario.
<i>Scarsa qualità di segnale</i>	La scheda madre della connettività presente nel rasaerba viene montata capovolta, oppure il rasaerba stesso viene inclinato o capovolto.	Verificare che il rasaerba non sia capovolto o inclinato. In caso contrario, il messaggio che appare richiede un intervento da parte di un tecnico addetto alla manutenzione autorizzato.

### 9.2 Info messaggi

Di seguito è elencata una serie di messaggi di informazione che possono essere visualizzati nel display del rasaerba robotizzato. Si consiglia vivamente di contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA se viene visualizzato spesso lo stesso messaggio. Verificare che l'installazione sia stata eseguita come descritto nel manuale operatore. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA.

Messaggio	Causa	Azione
<i>Batteria in esaurimento</i>	Il rasaerba robotizzato non trova la stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica e il cavo guida siano installati nel rispetto delle istruzioni. <i>Vedere 3 Installazione a pagina 16.</i>
	Il cavo guida è danneggiato o non collegato.	Individuare l'interruzione e correggerla.
	La batteria è esausta.	Sostituire la batteria. <i>Vedere Sostituzione della batteria a pagina 69</i>
	L'antenna della stazione di ricarica è difettosa.	Verificare se la spia della stazione di ricarica sia rossa lampeggiante. <i>Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 74.</i>
<i>Impostazioni ripristinate</i>	Conferma che è stata eseguita la funzione <i>Resettare tutte le impostazioni.</i>	Questo è normale. Non è richiesto alcun intervento.
<i>Guida non trovata</i>	Il cavo guida non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che il connettore del cavo guida sia ben collegato alla stazione di ricarica. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida. a pagina 29.</i>
	Interruzione nel cavo guida.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo guida con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
	Il cavo guida non è collegato al cavo perimetrale.	Controllare che il cavo guida sia collegato correttamente al cavo perimetrale. <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida. a pagina 29.</i> Collegare con un giunto originale.
<i>Calibrazione fili guida fallita</i>	Il rasaerba robotizzato non è riuscito a calibrare il cavo guida.	Verificare che i cavi guida siano stati installati seguendo le istruzioni, <i>Vedere 3.6 Installazione del cavo guida. a pagina 29</i>
<i>Calibrazione fili guida completata</i>	Il rasaerba robotizzato è riuscito a calibrare il cavo guida.	Non è richiesto alcun intervento.
<i>Impossibile trovare la posizione Home</i>	Il rasaerba robotizzato ha seguito il cavo perimetrale per diversi giri senza trovare la stazione di ricarica.	L'installazione non è stata eseguita correttamente. <i>Vedere Posa del cavo perimetrale a pagina 25.</i>
		Errata impostazione della larghezza del corridoio sul cavo perimetrale. <i>Vedere Individuazione della stazione di ricarica a pagina 13.</i>
		Il rasaerba è stato avviato su un'area secondaria con l'impostazione Area principale.

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

### 9.3 Spia della stazione di ricarica

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

Ulteriore assistenza per la ricerca dei guasti è disponibile sul sito [www.gardena.com](http://www.gardena.com). Per ulteriore assistenza nella ricerca dei guasti, contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA. *Vedere MEMO a pagina 3*

Luce	Causa	Azione
<i>Luce verde fissa</i>	Segnale buono	Non è richiesto alcun intervento.
<i>Luce verde lampeggiante</i>	Segnale buono, modalità ECO attivata.	Non è richiesto alcun intervento. Per ulteriori informazioni sulla modalità ECO, <i>vedere 6.8 Impostazioni a pagina 57.</i>
<i>Luce blu lampeggiante</i>	Il cavo perimetrale non è collegato alla stazione di ricarica.	Verificare che i connettori del cavo perimetrale siano collegati correttamente alla stazione di ricarica. <i>Vedere 3.5 Collegamento del cavo perimetrale a pagina 28.</i>
	Interruzione nel cavo perimetrale.	Individuare l'interruzione. Sostituire la sezione danneggiata del cavo con un nuovo cavo e collegare i cavi con un giunto originale.
<i>Luce rossa lampeggiante</i>	Interruzione dell'antenna nella stazione di ricarica.	Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA. <i>Vedere MEMO a pagina 3</i>
<i>Luce blu fissa</i>	Segnale debole a causa di un cavo perimetrale troppo lungo. La lunghezza massima è di 800 metri.	Non è richiesta alcuna azione se il rasaerba robotizzato funziona come dovrebbe.
		Accorciare il cavo perimetrale riducendo l'area di lavoro o sostituendo le isole con ostacoli contro i quali il rasaerba robotizzato possa scontrarsi.
<i>Luce rossa fissa</i>	Scheda della stazione di ricarica difettosa.	Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA. <i>Vedere MEMO a pagina 3</i>

### 9.4 Sintomi

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

Sul sito [www.gardena.com](http://www.gardena.com) è stata inserita una sezione domande frequenti (FAQ) che fornisce risposte più dettagliate a una serie di domande standard. Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA se non si riesce a individuare la causa del guasto. *Vedere MEMO a pagina 3*

Sintomi	Causa	Azione
<i>Il rasaerba robotizzato ha difficoltà ad agganciarsi alla stazione di ricarica</i>	La stazione di ricarica è in pendenza.	Posizionare la stazione di ricarica su una superficie perfettamente piana. <i>Vedere 3.2 Installazione della stazione di ricarica a pagina 17.</i>
	Il cavo perimetrale non è posato correttamente vicino alla stazione di ricarica.	Verificare che la stazione di ricarica sia stata installata seguendo le istruzioni. <i>Vedere 3.2 Installazione della stazione di ricarica a pagina 17.</i>

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

<i>Risultati di taglio irregolari</i>	Il rasaerba robotizzato funziona per un numero insufficiente di ore al giorno.	Aumentare le ore di esercizio. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 45.</i>  Non applicabile per i modelli R100Li, R100LiC. Il SensorControl rileva che il prato è stato tagliato più di quanto non lo sia effettivamente. Aumentare il livello di intensità del SensorControl. Se il problema persiste, disattivare il SensorControl.
	La forma dell'area di lavoro richiede l'utilizzo di impostazioni manuali, affinché il rasaerba robotizzato possa orientarsi verso tutte le aree remote.	Utilizzare anche <i>Gestione del prato</i> per guidare il rasaerba robotizzato verso una o più aree remote. <i>Vedere 6.7 Installazione a pagina 52.</i>
	Area di lavoro troppo ampia.	Provare a limitare l'area di lavoro o aumentare il tempo di lavoro. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 45.</i>
	Lame poco affilate.	Sostituire tutte le lame e le viti in modo che le parti rotanti siano bilanciate. <i>Vedere 8.6 Lame a pagina 67.</i>
	Accumulo di erba sul disco lame o attorno all'albero motore.	Verificare che la piastra di scorrimento del disco lame ruoti agevolmente. In caso contrario, allentare il disco lame e rimuovere erba e corpi estranei. <i>Vedere 8.4 Trasporto e spostamenti a pagina 67.</i>
<i>Orario di funzionamento del rasaerba robotizzato errato</i>	Deve essere impostato l'orologio del rasaerba robotizzato.	Impostare l'orologio. <i>Vedere 6.8 Impostazioni a pagina 57.</i>
	Gli orari di avviamento e arresto non sono corretti.	Ripristinare le impostazioni di ora iniziale e ora finale per il taglio. <i>Vedere 6.3 Timer a pagina 45.</i>
<i>Il rasaerba robotizzato vibra</i>	Lame danneggiate possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Controllare lame e viti e sostituirle all'occorrenza. <i>Vedere 8.6 Lame a pagina 67.</i>
	Molte lame nella stessa posizione possono provocare squilibri nel sistema di taglio.	Verificare che su ogni vite sia montata solo una lama.
	Sono impiegate versioni differenti (spessore) di lame GARDENA.	Controllare se le lame sono di versioni diverse.
<i>Il rasaerba robotizzato funziona, ma il disco lame non gira</i>	Il rasaerba robotizzato segue il cavo guida verso o dalla stazione di ricarica.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
	Il rasaerba robotizzato cerca il cavo guida e la carica della batteria è molto bassa.	Questo comportamento è normale e non necessita di alcun intervento.
<i>Il rasaerba robotizzato presenta una durata operativa inferiore rispetto al solito tra una carica e l'altra</i>	Erba o corpi estranei bloccano il disco lame.	Rimuovere e pulire il disco lame. <i>Vedere 8.3 Pulizia a pagina 65.</i>
	La batteria è esausta.	Contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA. <i>Vedere MEMO a pagina 3</i>
<i>I tempi di taglio e di ricarica sono più brevi del solito</i>	La batteria è esausta.	

## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

### 9.5 Ricerca di interruzioni nel cavo perimetrale

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

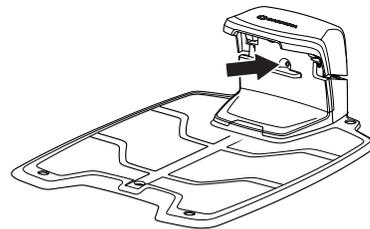
Tagliando l'erba troppo corta subito dopo l'installazione si può danneggiare l'isolamento del cavo. Alcuni danni all'isolamento possono provocare guasti anche dopo diverse settimane o mesi.

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

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

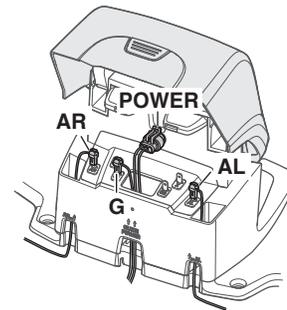
Il metodo seguente non funziona se la modalità ECO è attiva. Assicurarsi in primo luogo che la modalità ECO sia disattivata. *Vedere 6.8 Impostazioni a pagina 57.*

1. Verificare che la spia della stazione di ricarica sia blu e lampeggiante, a indicare la presenza di un'interruzione nel cavo perimetrale. *Vedere 9.3 Spia della stazione di ricarica a pagina 74.*



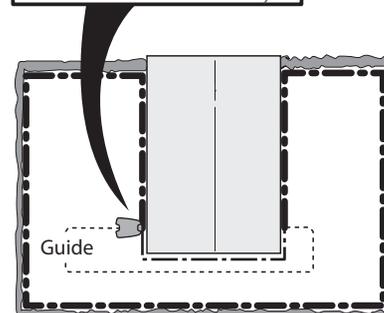
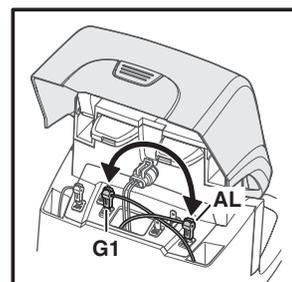
3018-216

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



3018-224

3. Invertire i collegamenti tra il cavo guida e il cavo perimetrale sulla stazione di ricarica.  
a) Invertire il collegamento AL e G1.  
Se la spia è verde e fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra AL e il punto in cui il cavo guida è collegato al cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).

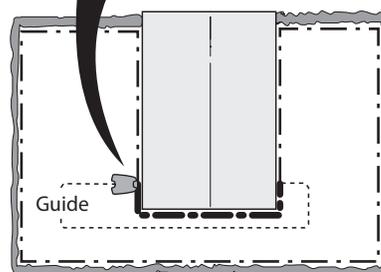
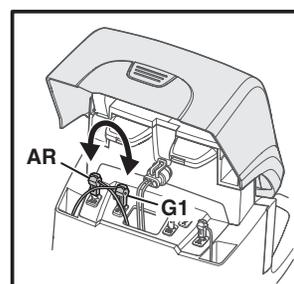


3018-225



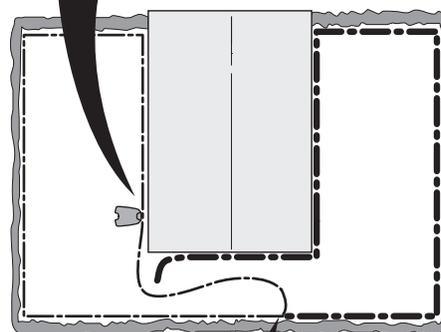
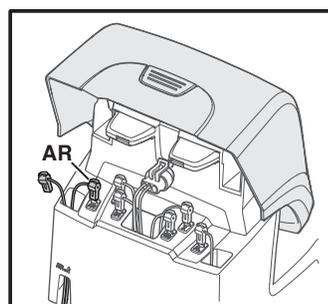
## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

b) Rimettere AL e G1 nelle rispettive posizioni originali. Quindi invertire AR e G1.  
Se la spia è verde fissa, l'interruzione si trova in un punto del cavo perimetrale compreso tra AR e il punto in cui il cavo guida è collegato con il cavo perimetrale (linea nera spessa nella figura).

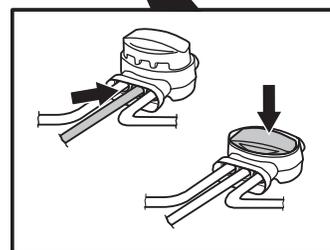


3018-232

4. a) Presupponendo che la spia è verde fissa nella fase 3a) descritta sopra, ripristinare tutti i collegamenti nelle rispettive posizioni originali. Quindi scollegare AR. Collegare un nuovo cavo ad AR. Collegare l'altra estremità del nuovo cavo in un punto centrale dell'impianto.



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



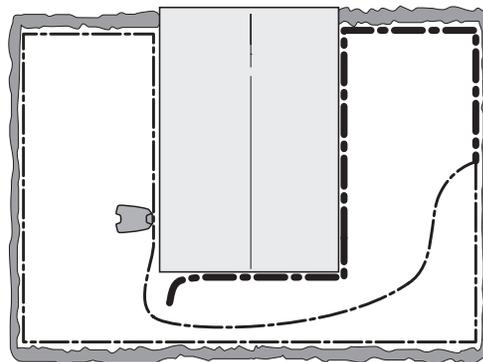
3018-233





## ANOMALIE DI FUNZIONAMENTO

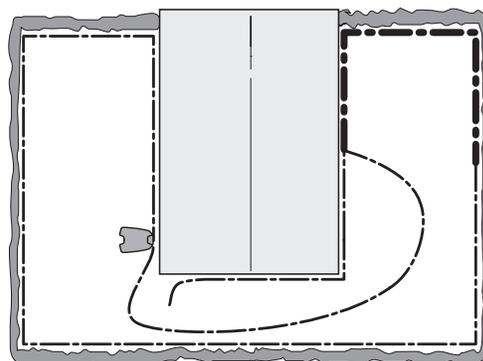
In tal caso, spostare il collegamento del nuovo cavo più vicino all'estremità scollegata (circa al centro della sezione di cavo sospetta) e verificare ancora una volta che la spia sia verde.



3023-029

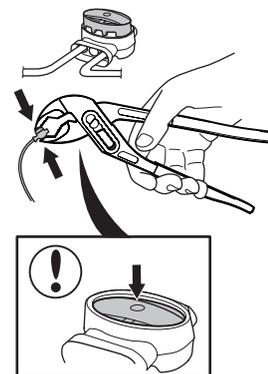
Procedere in questo modo finché non rimane che una sezione molto ridotta di cavo che corrisponderà alla differenza tra la luce blu lampeggiante e la luce verde fissa.

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



3023-030

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



3012-1323



## DATI TECNICI

### 10 Dati tecnici

Dati	GARDENA				
	R100Li, R100LiC		R130Li, R130LiC		R160Li
<b>Dimensioni</b>					
Lunghezza	63 cm		63 cm		63 cm
Larghezza	51 cm		51 cm		51 cm
Altezza	25 cm		25 cm		25 cm
Peso	9,8 kg		9,8 kg		9,8 kg
<b>Impianto elettrico</b>					
Batteria speciale agli ioni di litio,	18 V, CC/2,1Ah, Art. N° 584 85 28-01		18 V, CC/2,1Ah, Art. N° 584 85 28-01		18 V, CC/2,1Ah, Art. N° 584 85 28-01
Alimentazione	100-240 V/28 V CC		100-240 V/28 V CC		100-240 V/28 V CC
Lunghezza del cavo a bassa tensione	10 m		10 m		10 m
Consumo energetico medio al massimo utilizzo	7,3 kWh/mese per un'area di lavoro di 1000 m <sup>2</sup>		8,2 kWh/mese per un'area di lavoro di 1300 m <sup>2</sup>		10 kWh/mese per un'area di lavoro di 1600 m <sup>2</sup>
Corrente di carica	1,3A CC		1,3A CC		1,3A CC
Durata media della ricarica	60 minuti		60 minuti		60 minuti
Durata media di taglio	65 minuti		65 minuti		65 minuti
<b>Emissioni di rumore misurate nell'ambiente come potenza sonora*</b>					
Livello acustico misurato**)	58 dB (A)		58 dB (A)		58 dB (A)
Livello acustico garantito	60 dB (A)		60 dB (A)		60 dB (A)
Livello acustico all'orecchio dell'operatore***)	47 dB (A)		47 dB (A)		47 dB (A)
<b>Taglio</b>					
Apparato di taglio	Tre lame di taglio pivotanti		Tre lame di taglio pivotanti		Tre lame di taglio pivotanti
Velocità del motore di taglio	2300 giri/min		2300 giri/min		2300 giri/min
Consumo energetico durante il taglio	25 W +/- 20%		25 W +/- 20%		25 W +/- 20%
Altezza di taglio	2-6 cm		2-6 cm		2-6 cm
Larghezza di taglio	22 cm		22 cm		22 cm
Passaggio più stretto possibile	60 cm		60 cm		60 cm
Angolo massimo dell'area di taglio	35%		35%		35%
Angolo massimo del cavo perimetrale	15%		15%		15%
Lunghezza massima del cavo perimetrale	800 m		800 m		800 m
Lunghezza massima del cavo guida	400 m		400 m		400 m
Capacità di lavoro	1000 m <sup>2</sup> +/- 20%		1300 m <sup>2</sup> +/- 20%		1600 m <sup>2</sup> +/- 20%
<b>Classificazione IP</b>					
Rasaerba robotizzato	IPX4		IPX4		IPX4
Stazione di ricarica	IPX1		IPX1		IPX1
Alimentazione	IPX4		IPX4		IPX4
<b>SRD interna (antenna radio a corto raggio)</b>					
	R100Li	R100LiC	R130Li	R130LiC	-
Intervallo di frequenza	-	863-870 MHz	-	863-870 MHz	-
Potenza di trasmissione massima	-	25 mW	-	25 mW	-
Portata radio all'aperto	-	ca. 100 m	-	ca. 100 m	-

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

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

\*\* Incertezza delle emissioni di rumore  $K_{WA}$ , 2 dB (A)

\*\*\* Incertezza del rumore della pressione acustica  $K_{PA}$ , 2-4 dB (A)

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



---

## TERMINI DI GARANZIA

---

### 11 Termini di garanzia

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

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

Esempi di guasti non coperti da garanzia.

- Danni causati da infiltrazioni di acqua da sotto il rasaerba robotizzato. Questo tipo di danno è normalmente causato da sistemi di pulizia o irrigazione o dalla presenza nell'area di lavoro di fori e buche dovute alla formazione di pozzanghere quando piove.
- Danni causati da fulmini.
- Danni causati dall'errata conservazione o dall'uso improprio della batteria.
- Danni causati dall'utilizzo di batterie non originali GARDENA.
- Danni causati dal mancato utilizzo di ricambi e accessori originali GARDENA, quali lame e materiale di montaggio.
- Danni al cavo.

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

In caso di guasto al proprio rasaerba robotizzato GARDENA, contattare il Servizio Assistenza Centrale GARDENA (*vedere MEMO a pagina 3*) per ulteriori istruzioni. Accertarsi di avere a portata di mano lo scontrino e il numero di serie del rasaerba robotizzato quando si contatta il Servizio Assistenza Centrale GARDENA.





---

## INFORMAZIONI DI CARATTERE AMBIENTALE

---

### 12 Informazioni di carattere ambientale

Il simbolo riportato sul rasaerba robotizzato GARDENA o sul suo imballaggio indica che il presente prodotto non può essere trattato come rifiuto domestico. Deve invece essere consegnato a un apposito centro per il riciclaggio di componenti elettrici e batterie. Per lo smontaggio della batteria, *Vedere Sostituzione della batteria a pagina 69*

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

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



8032-019



# DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE

## 13 Dichiarazione di conformità CE

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

**Husqvarna AB**, SE-561 82 Huskvarna, Svezia, tel.: +46-36-146500, dichiara sotto la propria responsabilità che i rasaerba robotizzati **GARDENA R100Li**, **GARDENA R100LiC**, **GARDENA R130Li**, **GARDENA R130LiC**, **GARDENA R160Li** con numeri di serie a partire dall'anno 2015 settimana 44 (la targhetta dati di funzionamento indica chiaramente anno, settimana e numero di serie) sono conformi ai requisiti previsti nella DIRETTIVA DEL CONSIGLIO:

- Direttiva macchine **2006/42/CE**.
  - Requisiti particolari per i rasaerba elettrici robotizzati azionati a batteria **EN 50636-2-107: 2015**
  - Campi elettromagnetici **EN 62233: 2008**.
- Direttiva sulla "restrizione dell'uso di determinate sostanze pericolose" **2011/65/UE**.
- Direttiva "concernente l'emissione acustica ambientale delle macchine e attrezzature destinate a funzionare all'aperto" **2000/14/CE**.

Per informazioni relative alle emissioni acustiche e alla larghezza di taglio, vedere anche il capitolo Dati tecnici. La società iscritta al registro con il numero 0404, l'SMP, Svensk Maskinprovning AB, Box 7035, SE 750 07 Uppsala, Svezia, ha pubblicato un rapporto relativo all'attestazione della conformità in base all'allegato VI della DIRETTIVA DEL CONSIGLIO dell'8 maggio 2000 "concernente le emissioni di rumore nell'ambiente" 2000/14/CE. Numero del certificato: 01/901/259 GARDENA R100Li, R100LiC, R130Li, R130LiC. Certificato numerato 01/901/266 per GARDENA R160Li
- Direttiva sulla "compatibilità elettromagnetica" **2014/30/UE** e disposizioni aggiuntive vigenti. Sono state applicate le seguenti norme:
  - **EN 61000-6-3:2007/A1:2011** (emissione).
  - **EN 61000-6-1:2007** (immunità).
- Direttiva "concernente i requisiti delle attrezzature radio" **1999/5/CE**. Sono state applicate le seguenti norme (applicabile solo ai modelli R100LiC, R130LiC). Sono state applicate le parti pertinenti delle seguenti norme:
  - **EN 301 489-3 v1.6.1**
  - **EN 301 489-3 v1.9.2**
  - **EN 300 220-1 V2.4.1**
  - **EN 300 220-2 V2.4.1**Campi elettromagnetici **EN 62479:2010**

Huskvarna, 12 marzo 2016



Lars Roos



Responsabile ricerca e sviluppo (Rappresentante autorizzato di Husqvarna AB e responsabile della documentazione tecnica)





Husqvarna Italia S.p.A.  
 Assistenza Tecnica  
 Via Santa Vecchia 15  
 23868 Valmadrera (Lc)  
 Tel. 0341 203111  
 Fax 0341 201788  
 Servizio Clienti 199.400.169  
[assistenza.italia@it.husqvarna.com](mailto:assistenza.italia@it.husqvarna.com)  
[www.gardena.com](http://www.gardena.com)

Husqvarna Schweiz AG  
 Industriestraße 10  
 5506 Mägenwil  
 Schweiz  
[maehroboter@gardena.ch](mailto:maehroboter@gardena.ch)  
[www.gardena.com](http://www.gardena.com)

#### ISTRUZIONI ORIGINALI

Ci riserviamo il diritto di apportare modifiche senza previo avviso.  
 Copyright © 2016 GARDENA Manufacturing GmbH.  
 All rights reserved.

115 78 08-41 rev.2

